

日本国特許庁  
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office

出願年月日

Date of Application:

2001年 7月16日

出願番号

Application Number:

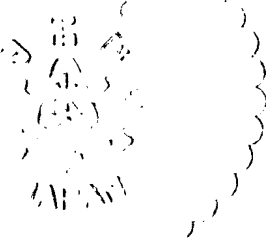
特願2001-214784

出願人

Applicant(s):

セイコーエプソン株式会社

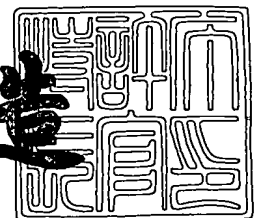
BEST AVAILABLE COPY



2001年 8月31日

特許庁長官  
Commissioner,  
Japan Patent Office

及川耕造



出証番号 出証特2001-3078370

【書類名】 特許願

【整理番号】 13037085

【提出日】 平成13年 7月16日

【あて先】 特許庁長官 及川 耕造 殿

【国際特許分類】 B41J 2/205

【発明者】

【住所又は居所】 長野県諏訪市大和3丁目3番5号 セイコーエプソン株式会社内

【氏名】 張 俊華

【特許出願人】

【識別番号】 000002369

【氏名又は名称】 セイコーエプソン株式会社

【代理人】

【識別番号】 100098073

【弁理士】

【氏名又は名称】 津久井 照保

【先の出願に基づく優先権主張】

【出願番号】 特願2000-236433

【出願日】 平成12年 8月 4日

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 033178

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 0000256

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 液体噴射装置、及び、液体噴射装置の駆動方法

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 ノズル開口に連通した圧力室及びこの圧力室の容積を変化させる圧力発生素子を有する噴射ヘッドと、駆動パルスをも有する一連の駆動信号を生成する駆動信号生成手段とを備え、駆動パルスの供給により圧力発生素子を作動させてノズル開口から液滴を噴射させるようにした液体噴射装置において、

前記駆動信号生成手段は、メニスカスを圧力室側に大きく引き込むように圧力室を急激に膨張させる引き込み要素と、メニスカスの中心部を吐出方向に盛り上げるよう、引き込み要素によって膨張した圧力室を収縮させる第 1 加圧要素と、中心部が盛り上がったメニスカスの周縁部を引き込むべく第 1 加圧要素によって収縮した圧力室を膨張させる膨張要素とを含んだ駆動パルスを発生し、

引き込み要素の供給時間を圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/2$  以下に設定すると共に、第 1 加圧要素の駆動電圧を駆動信号の駆動電圧  $V_h$  の 60% 以下に設定したことを特徴とする液体噴射装置。

【請求項 2】 前記引き込み要素の駆動電圧を駆動信号の駆動電圧  $V_h$  に設定したことを特徴とする請求項 1 に記載の液体噴射装置。

【請求項 3】 前記第 1 加圧要素の駆動電圧を駆動信号の駆動電圧  $V_h$  の 50% 以下に設定し、かつ、膨張要素の駆動電圧を駆動信号の駆動電圧  $V_h$  の 40% 以上に設定したことを特徴とする請求項 1 又は請求項 2 に記載の液体噴射装置。

【請求項 4】 前記膨張要素の駆動電圧を第 1 加圧要素の駆動電圧以下に設定したことを特徴とする請求項 3 に記載の液体噴射装置。

【請求項 5】 前記膨張要素の供給時間を圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/4$  以下に設定したことを特徴とする請求項 1 から請求項 4 の何れかに記載の液体噴射装置。

【請求項 6】 前記膨張要素の供給に伴う圧力室の膨張速度が第 1 加圧要素の供給に伴う圧力室の収縮速度よりも大きくなるように膨張要素の駆動電圧及び供給時間を定めたことを特徴とする請求項 1 から請求項 5 の何れかに記載の液体噴射装置。

【請求項 7】 前記駆動パルスは、第 1 加圧要素の終端と膨張要素の始端とを同電位で接続する加圧ホールド要素を含み、

加圧ホールド要素の供給時間を圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/4$  以下に設定したことを特徴とする請求項 1 から請求項 6 の何れかに記載の液体噴射装置。

【請求項 8】 前記駆動パルスは、膨張要素によって膨張した圧力室を収縮させる第 2 加圧要素を含むことを特徴とする請求項 1 から請求項 7 の何れかに記載の液体噴射装置。

【請求項 9】 前記第 2 加圧要素の駆動電圧を駆動信号の駆動電圧  $V_h$  の 75% 以上に設定したことを特徴とする請求項 8 に記載の液体噴射装置。

【請求項 10】 前記第 2 加圧要素の供給時間を圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/3$  以下に設定したことを特徴とする請求項 8 又は請求項 9 に記載の液体噴射装置。

【請求項 11】 前記第 1 加圧要素の供給開始タイミングから第 2 加圧要素の供給開始タイミングまでの期間を、圧力室の固有振動周期  $T_c$  以下に設定したことを特徴とする請求項 8 から請求項 10 の何れかに記載の液体噴射装置。

【請求項 12】 前記第 1 加圧要素の供給開始から第 2 加圧要素の供給開始までの期間を、圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/4$  以上  $3/4$  以下の範囲内に設定したことを特徴とする請求項 11 に記載の液体噴射装置。

【請求項 13】 前記駆動パルスは、第 2 加圧要素の後に配置されて、第 2 加圧要素の終端電位を所定時間に亘って維持する制振ホールド要素と、該制振ホールド要素の終端電位から中間電位まで電位を変化させて圧力室を基準容積に膨張復帰させる制振要素とを含んでいることを特徴とする請求項 8 から請求項 12 の何れかに記載の液体噴射装置。

【請求項 14】 前記制振要素の供給時間を圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/2$  以下に設定したことを特徴とする請求項 13 に記載の液体噴射装置。

【請求項 15】 前記第 1 加圧要素の供給開始から制振要素の供給開始までの期間を、圧力室の固有振動周期  $T_c$  以下に設定したことを特徴とする請求項 13 又は請求項 14 に記載の液体噴射装置。

【請求項 16】 前記駆動パルスは、引き込み要素の前に発生されて、中間電

位から引き込み要素の始端電位まで電位を変化させることで、基準容積の圧力室を収縮させる予備収縮要素を含むことを特徴とする請求項 1 から請求項 1 5 の何れかに記載の液体噴射装置。

【請求項 1 7】 ノズル開口に連通した圧力室内の圧力を変動させ、圧力室内における圧力変動によってノズル開口から液滴を噴射させる液体噴射装置の駆動方法において、

メニスカスを圧力室側に最大限引き込むように圧力室を大きく減圧する引き込み工程と、

メニスカスの中心部をインク滴吐出方向に盛り上げるように圧力室を加圧する第 1 加圧工程と、

中心部が盛り上がっているメニスカスの周縁部を圧力室側に引き込むように圧力室を減圧する減圧工程と、

減圧工程で引き込んだメニスカスをインク滴吐出方向に移動させるように圧力室を加圧する第 2 加圧工程とを順に経ることにより、

メインの液滴に付随して飛翔するサテライトの液滴の飛翔速度を高めたことを特徴とする液体噴射装置の駆動方法。

【請求項 1 8】 前記引き込み工程の実行期間を、圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/2$  以内に設定したことを特徴とする請求項 1 7 に記載の液体噴射装置の駆動方法。

【請求項 1 9】 前記第 2 加圧工程の実行期間を、圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/3$  以内に設定したことを特徴とする請求項 1 7 又は請求項 1 8 に記載の液体噴射装置の駆動方法。

【請求項 2 0】 前記第 2 加圧工程は、第 1 加圧工程の開始時点から圧力室の固有振動周期  $T_c$  以内の期間内に開始されることを特徴とする請求項 1 7 から請求項 1 9 の何れかに記載の液体噴射装置の駆動方法。

【請求項 2 1】 前記第 2 加圧工程は、第 1 加圧工程の開始時点からの経過時間が圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/4$  以上  $3/4$  以下の間に開始されることを特徴とする請求項 2 0 に記載の液体噴射装置の駆動方法。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、インクジェット式記録装置等の液体噴射装置、及び、この液体噴射装置の駆動方法に関し、特に、極めて少量の液滴を吐出させるようにしたものに関する。

【0002】

【従来の技術】

従来の技術を、液体噴射装置の一形態であるインクジェットプリンタ（インクジェット式記録装置の一種）を例に挙げて説明する。

【0003】

このプリンタでは、インクジェット式記録ヘッドから吐出させるインク滴（液滴の一種）の量により記録紙上のドットの大きさ、つまり解像度が決まる。このため、インク滴の吐出量の制御が重要となる。ここで、ノズル開口の口径によってインク滴の吐出量を制御しようとする、口径を小さく絞った場合には解像度の向上は図れるが記録速度が遅くなってしまい、口径を大きくした場合には記録速度の向上は図れるが解像度の低い粗い画像となってしまう。そうした相反する要求を満たすために、ノズル開口は大粒のインク滴に対応した大きな口径サイズとし、記録ヘッドの駆動方法とりわけ駆動信号の波形を工夫することで、同一のノズル開口から異なる量のインク滴を吐出させるようにしている。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】

ところで、近年のインクジェットプリンタでは、一層の画質の向上が求められている。このため、圧力室の容積を変化させる圧電振動子へ供給する信号の波形を工夫することで、極く少量のインク滴を吐出させている。

【0005】

また、インク滴を吐出した場合において、このインク滴はメインインク滴と、このメインインク滴に付随するサテライトインク滴とに分かれて飛翔することが知られている。4 p L（ピコリットル）程度の極く少量のインク滴では、メインインク滴とサテライトインク滴とはほぼ同じ体積となり、それぞれが2 p L程度

の量になる。これらのメインインク滴とサテライトインク滴との間には、印刷記録媒体上への着弾の時間的なずれがあり、メインインク滴が着弾した後にサテライトインク滴が着弾する。さらに、サテライトインク滴の飛翔速度はメインインク滴の飛翔速度よりも遅く、例えば、メインインク滴の飛翔速度が  $7 \sim 8 \text{ m/s}$  であるのに対し、サテライトインク滴の飛翔速度は  $3 \sim 4 \text{ m/s}$  である。このため、メインインク滴の着弾位置とサテライトインク滴の着弾位置とが大きくずれてしまう虞がある。

## 【 0 0 0 6 】

本発明はこのような事情に鑑みてなされたものであり、その主たる目的は極く少量の液滴を吐出させることにある。また、本発明の他の目的はメインの液滴とサテライトの液滴との飛翔速度差を小さくすることにある。

## 【 0 0 0 7 】

## 【課題を解決するための手段】

上記目的を達成するため、請求項 1 に記載の発明は、ノズル開口に連通した圧力室及びこの圧力室の容積を変化させる圧力発生素子を有する噴射ヘッドと、駆動パルスをも有する一連の駆動信号を生成する駆動信号生成手段とを備え、駆動パルスの供給により圧力発生素子を作動させてノズル開口から液滴を噴射させるようにした液体噴射装置において、

前記駆動信号生成手段は、メニスカスを圧力室側に大きく引き込むように圧力室を急激に膨張させる引き込み要素と、メニスカスの中心部を吐出方向に盛り上げるよう、引き込み要素によって膨張した圧力室を収縮させる第 1 加圧要素と、中心部が盛り上がったメニスカスの周縁部を引き込むべく第 1 加圧要素によって収縮した圧力室を膨張させる膨張要素とを含んだ駆動パルスを発生し、

引き込み要素の供給時間を圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/2$  以下に設定すると共に、第 1 加圧要素の駆動電圧を駆動信号の駆動電圧  $V_h$  の  $60\%$  以下に設定したことを特徴とする液体噴射装置である。

## 【 0 0 0 8 】

ここで、「駆動電圧」とは、最低電位から最高電位までの電位差を意味する。例えば、「駆動信号の駆動電圧」とは一印刷周期内における最高電位と最低電位

との電位差を意味し、「第 1 加圧要素の駆動電圧」とは第 1 加圧要素における最高電位と最低電位との電位差を意味する。

【 0 0 0 9 】

請求項 2 に記載の発明は、前記引き込み要素の駆動電圧を駆動信号の駆動電圧  $V_h$  に設定したことを特徴とする請求項 1 に記載の液体噴射装置である。

【 0 0 1 0 】

請求項 3 に記載の発明は、前記第 1 加圧要素の駆動電圧を駆動信号の駆動電圧  $V_h$  の 5 0 % 以下に設定し、かつ、膨張要素の駆動電圧を駆動信号の駆動電圧  $V_h$  の 4 0 % 以上に設定したことを特徴とする請求項 1 又は請求項 2 に記載の液体噴射装置である。

【 0 0 1 1 】

請求項 4 に記載の発明は、前記膨張要素の駆動電圧を第 1 加圧要素の駆動電圧以下に設定したことを特徴とする請求項 3 に記載の液体噴射装置である。

【 0 0 1 2 】

請求項 5 に記載の発明は、前記膨張要素の供給時間を圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/4$  以下に設定したことを特徴とする請求項 1 から請求項 4 の何れかに記載の液体噴射装置である。

【 0 0 1 3 】

請求項 6 に記載の発明は、前記膨張要素の供給に伴う圧力室の膨張速度が第 1 加圧要素の供給に伴う圧力室の収縮速度よりも大きくなるように膨張要素の駆動電圧及び供給時間を定めたことを特徴とする請求項 1 から請求項 5 の何れかに記載の液体噴射装置である。

【 0 0 1 4 】

請求項 7 に記載の発明は、前記駆動パルスは、第 1 加圧要素の終端と膨張要素の始端とを同電位で接続する加圧ホールド要素を含み、

加圧ホールド要素の供給時間を圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/4$  以下に設定したことを特徴とする請求項 1 から請求項 6 の何れかに記載の液体噴射装置である。

【 0 0 1 5 】



請求項 8 に記載の発明は、前記駆動パルスは、膨張要素によって膨張した圧力室を収縮させる第 2 加圧要素を含むことを特徴とする請求項 1 から請求項 7 の何れかに記載の液体噴射装置である。

【 0 0 1 6 】

請求項 9 に記載の発明は、前記第 2 加圧要素の駆動電圧を駆動信号の駆動電圧  $V_h$  の 75% 以上に設定したことを特徴とする請求項 8 に記載の液体噴射装置である。

【 0 0 1 7 】

請求項 10 に記載の発明は、前記第 2 加圧要素の供給時間を圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/3$  以下に設定したことを特徴とする請求項 8 又は請求項 9 に記載の液体噴射装置である。

【 0 0 1 8 】

請求項 11 に記載の発明は、前記第 1 加圧要素の供給開始タイミングから第 2 加圧要素の供給開始タイミングまでの期間を、圧力室の固有振動周期  $T_c$  以下に設定したことを特徴とする請求項 8 から請求項 10 の何れかに記載の液体噴射装置である。

【 0 0 1 9 】

請求項 12 に記載の発明は、前記第 1 加圧要素の供給開始から第 2 加圧要素の供給開始までの期間を、圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/4$  以上  $3/4$  以下の範囲内に設定したことを特徴とする請求項 11 に記載の液体噴射装置である。

【 0 0 2 0 】

請求項 13 に記載の発明は、前記駆動パルスは、第 2 加圧要素の後に配置されて、第 2 加圧要素の終端電位を所定時間に亘って維持する制振ホールド要素と、該制振ホールド要素の終端電位から中間電位まで電位を変化させて圧力室を基準容積に膨張復帰させる制振要素とを含んでいることを特徴とする請求項 8 から請求項 12 の何れかに記載の液体噴射装置である。

【 0 0 2 1 】

請求項 14 に記載の発明は、前記制振要素の供給時間を圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/2$  以下に設定したことを特徴とする請求項 13 に記載の液体噴射装置

である。

【 0 0 2 2 】

請求項 1 5 に記載の発明は、前記第 1 加圧要素の供給開始から制振要素の供給開始までの期間を、圧力室の固有振動周期  $T_c$  以下に設定したことを特徴とする請求項 1 3 又は請求項 1 4 に記載の液体噴射装置である。

【 0 0 2 3 】

請求項 1 6 に記載の発明は、前記駆動パルスは、引き込み要素の前に発生されて、中間電位から引き込み要素の始端電位まで電位を変化させることで、基準容積の圧力室を収縮させる予備収縮要素を含むことを特徴とする請求項 1 から請求項 1 5 の何れかに記載の液体噴射装置である。

【 0 0 2 4 】

請求項 1 7 に記載の発明は、ノズル開口に連通した圧力室内の圧力を変動させ、圧力室内における圧力変動によってノズル開口から液滴を噴射させる液体噴射装置の駆動方法において、

メニスカスを圧力室側に最大限引き込むように圧力室を大きく減圧する引き込み工程と、

メニスカスの中心部をインク滴吐出方向に盛り上げるように圧力室を加圧する第 1 加圧工程と、

中心部が盛り上がっているメニスカスの周縁部を圧力室側に引き込むように圧力室を減圧する減圧工程と、

減圧工程で引き込んだメニスカスをインク滴吐出方向に移動させるように圧力室を加圧する第 2 加圧工程とを順に経ることにより、

メインの液滴に付随して飛翔するサテライトの液滴の飛翔速度を高めたことを特徴とする液体噴射装置の駆動方法である。

【 0 0 2 5 】

請求項 1 8 に記載の発明は、前記引き込み工程の実行期間を、圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/2$  以内に設定したことを特徴とする請求項 1 7 に記載の液体噴射装置の駆動方法である。

【 0 0 2 6 】

請求項 1 9 に記載の発明は、前記第 2 加圧工程の実行期間を、圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/3$  以内に設定したことを特徴とする請求項 1 7 又は請求項 1 8 に記載の液体噴射装置の駆動方法である。

【 0 0 2 7 】

請求項 2 0 に記載の発明は、前記第 2 加圧工程は、第 1 加圧工程の開始時点から圧力室の固有振動周期  $T_c$  以内の期間内に開始されることを特徴とする請求項 1 7 から請求項 1 9 の何れかに記載の液体噴射装置の駆動方法である。

【 0 0 2 8 】

請求項 2 1 に記載の発明は、前記第 2 加圧工程は、第 1 加圧工程の開始時点からの経過時間が圧力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/4$  以上  $3/4$  以下の間に開始されることを特徴とする請求項 2 0 に記載の液体噴射装置の駆動方法である。

【 0 0 2 9 】

なお、本発明は、印刷方法、印刷装置等の種々の態様で実現できる。

【 0 0 3 0 】

【発明の実施の形態】

以下、本発明の実施の形態を図面に基づいて説明する。なお、以下の説明では、液体噴射装置としてインクジェット式プリンタ（以下、プリンタと称する。）を例に挙げて説明することにする。そして、図 1 はプリンタ 1 の斜視図、図 2 はインクジェット式記録ヘッド 2（以下、記録ヘッド 2 と称する。）を示す断面図、図 3 はプリンタ 1 の電氣的構成を説明するブロック図、図 4 は記録ヘッド 2 の電気駆動系を説明するブロック図、図 5 は駆動信号発生回路 3 の構成を説明する図、図 6 は駆動信号を説明する図、図 7 は駆動信号における駆動パルスを説明する図、図 8 は小ドット駆動パルス  $DP_1$  を説明する図、図 9 は小ドット駆動パルス  $DP_1$  を供給した際のメニスカスの動きを説明する図である。

【 0 0 3 1 】

このインク式ジェットプリンタ 1 は、キャリッジ 4 がガイド部材 5 に移動可能に取り付けられている。このキャリッジ 4 は駆動プーリ 6 と遊転プーリ 7 との間に掛け渡したタイミングベルト 8 に接続されている。駆動プーリ 6 はパルスモータ 9 の回転軸に接合されているので、キャリッジ 4 はパルスモータ 9 の駆動によ

って記録紙 1 0（印刷記録媒体の一種）の幅方向である主走査方向に移動される。また、キャリッジ 4 における記録紙 1 0 との対向面には、記録ヘッド 2 が取り付けられている。

## 【 0 0 3 2 】

この記録ヘッド 2 は、液体のインクを噴射する噴射ヘッドの一種であり、図 2 に示すように、インクカートリッジ 1 1（図 1 参照）からのインクが供給される共通インク室 1 2 と、ノズルプレート 1 3 に穿設され、副走査方向に沿って列状に形成された複数（例えば 6 4 個）のノズル開口 1 4 …と、ノズル開口 1 4 のそれぞれに対応して複数設けられて圧電振動子 1 5 の変形によって膨張或いは収縮して容積を変える圧力室 1 6 とを備える。そして、共通インク室 1 2 と圧力室 1 6 との間をインク供給口 1 7 及び供給側連通孔 1 8 によって連通し、圧力室 1 6 とノズル開口 1 4 との間を第 1 ノズル連通口 1 9 及び第 2 ノズル連通口 2 0 によって連通している。即ち、共通インク室 1 2 から圧力室 1 6 を通ってノズル開口 1 4 に至る一連のインク流路をノズル開口 1 4 毎に形成している。

## 【 0 0 3 3 】

上記の圧電振動子 1 5 は本発明の圧力発生素子の一種であり、本実施形態では所謂たわみ振動モードの圧電振動子を用いている。この圧電振動子 1 5 では、充電により圧電振動子 1 5 が電界と直交する方向に縮んで圧力室 1 6 が収縮し、充電された圧電振動子 1 5 を放電すると圧電振動子 1 5 が電界と直交する方向に伸長して圧力室 1 6 が膨張する。

従って、この記録ヘッド 2 では、圧電振動子 1 5 を充電或いは放電することで対応する圧力室 1 6 の容積が変化する。この圧力室 1 6 の容積変化に応じて圧力室内のインクが加圧されたり減圧されたりして圧力変動が生じる。そして、このインクの圧力変動を利用することで、ノズル開口 1 4 からインク滴を吐出させることができる。

## 【 0 0 3 4 】

このように、上記の記録ヘッド 2 では、圧力室 1 6 内のインクに圧力変動を生じさせている。そして、この圧力変動に伴ってインクには、圧力室内が恰も音響管であるかの如く振る舞う圧力波が生じる。この圧力波は、圧力室 1 6 の固有振

動周期  $T_c$  で往復移動する。

この固有振動周期  $T_c$  は、単位長さあたりの媒質の質量を示すイナータンス、単位圧力あたりの容積変化を示すコンプライアンス、媒質の内部損失を示すレジスタンス、圧電振動子 15 が発生する圧力、及び、圧電振動子 15 やインク等の体積速度等をパラメータにして定めた等価回路に基づいて算出することができる。そして、本実施形態の記録ヘッド 2 は、算出された固有振動周期  $T_c$  が約  $10 \mu s e c$  である。

#### 【0035】

このように構成されたプリンタ 1 では、記録動作時において、キャリッジ 4 の主走査方向への移動に同期させて記録ヘッド 2 から染料インクや顔料インクなどをインク滴の状態で吐出させる。また、キャリッジ 4 の往復移動に連動させて紙送りローラ 21 を回転して記録紙 10 を紙送り方向に移動させる。即ち、副走査を行う。その結果、記録紙 10 には、印刷データに基づく画像や文字等が記録される。

#### 【0036】

次に、プリンタ 1 の電氣的構成について説明する。図 3 に示すように、このプリンタ 1 は、プリンタコントローラ 31 と、プリントエンジン 32 とを備えている。

#### 【0037】

プリンタコントローラ 31 は、図示しないホストコンピュータ等からの印刷データ等を受信するインターフェース 33（以下、外部 I/F 33 という）と、各種データの記憶等を行う RAM 34 と、各種データ処理のためのルーチン等を記憶した ROM 35 と、CPU 等からなる制御部 36 と、クロック信号（CK）を発生する発振回路 37 と、記録ヘッド 2 へ供給する駆動信号（COM）を発生する駆動信号発生回路 3 と、ドットパターンデータに展開された印字データ（SI）及び駆動信号等をプリントエンジン 32 に送信するためのインターフェース 38（以下、内部 I/F 38 という）とを備えている。

#### 【0038】

外部 I/F 33 は、例えばキャラクタコード、グラフィック関数、イメージデ

ータのいずれか1つのデータ又は複数のデータからなる印刷データをホストコンピュータ等から受信する。また、外部I/F33は、ホストコンピュータに対してビジー信号(BUSY)やアクノレッジ信号(ACK)等を出力する。

## 【0039】

RAM34は、受信バッファ、中間バッファ、出力バッファ及びワークメモリ(図示せず)等として利用されるものである。受信バッファには、外部I/F33が受信したホストコンピュータからの印刷データが一時的に記憶される。中間バッファには、制御部36によって中間コードに変換された中間コードデータが記憶される。出力バッファには、ドット毎の印字データが展開される。ROM35は、制御部36によって実行される各種制御ルーチン、フォントデータ及びグラフィック関数、各種手続き等を記憶している。

## 【0040】

制御部36は、受信バッファ内の印刷データを読み出して中間コードに変換し、この中間コードデータを中間バッファに記憶する。また、制御部36は、中間バッファから読み出した中間コードデータを解析し、ROM35内のフォントデータ及びグラフィック関数等を参照して中間コードデータを上記の印字データに展開する。この印字データは、例えば2ビットの階調情報で構成される。

この展開された印字データは出力バッファに記憶されて、記録ヘッド2の1行分に相当する印字データが得られると、この1行分の印字データ(SI)は、内部I/F38を介して記録ヘッド2にシリアル伝送される。出力バッファから1行分の印字データが送信されると、中間バッファの内容が消去されて、次の中間コードに対する変換が行われる。

また、制御部36は、タイミング信号発生手段の一部を構成し、内部I/F38を通じて記録ヘッド2にラッチ信号(LAT)やチャンネル信号(CH)を供給する。これらのラッチ信号やチャンネル信号は、後述する駆動信号を構成する各パルス信号の供給開始タイミングを規定する。

## 【0041】

駆動信号発生回路3は、本発明における駆動信号生成手段の一種であり、複数の波形要素によって構成された駆動パルスを含む一連の駆動信号を生成する。な

お、この駆動信号については、後で詳しく説明する。

【 0 0 4 2 】

プリントエンジン 3 2 は、記録ヘッド 2 の電気駆動系と、キャリッジ 4 を移動させるパルスモータ 9 と、紙送りローラ 2 1 を回転させる紙送りモータ 3 9 等から構成される。

【 0 0 4 3 】

記録ヘッド 2 の電気駆動系は、第 1 シフトレジスタ 4 1 及び第 2 シフトレジスタ 4 2 からなるシフトレジスタ回路と、第 1 ラッチ回路 4 3 と第 2 ラッチ回路 4 4 とからなるラッチ回路と、デコーダ 4 5 と、制御ロジック 4 6 と、レベルシフタ 4 7 と、スイッチ回路 4 8 と、圧電振動子 1 5 とを備えている。

【 0 0 4 4 】

そして、各シフトレジスタ 4 1、4 2、各ラッチ回路 4 3、4 4、デコーダ 4 5、スイッチ回路 4 8、及び、圧電振動子 1 5 は、それぞれ記録ヘッド 2 の各ノズル開口 1 4 …に対応して複数設けられる。例えば、図 4 に示すように、第 1 シフトレジスタ素子 4 1 A ~ 4 1 N と、第 2 シフトレジスタ素子 4 2 A ~ 4 2 N と、第 1 ラッチ素子 4 3 A ~ 4 3 N と、第 2 ラッチ素子 4 4 A ~ 4 4 N と、デコーダ素子 4 5 A ~ 4 5 N と、スイッチ素子 4 8 A ~ 4 8 N と、圧電振動子 1 5 A ~ 1 5 N とから構成される。そして、記録ヘッド 2 は、プリンタコントローラ 3 1 からの印字データ（階調情報）に基づいてインク滴を吐出する。

【 0 0 4 5 】

即ち、プリンタコントローラ 3 1 からの印字データ（S I）は、発振回路 3 7 からのクロック信号（C K）に同期して、内部 I / F 3 8 から第 1 シフトレジスタ 4 1 及び第 2 シフトレジスタ 4 2 にシリアル伝送される。プリンタコントローラ 3 1 からの印字データは、上記したように 2 ビットのデータであり、非記録、小ドット、中ドット、大ドットからなる 4 階調を表す。本実施形態では、非記録が階調情報（0 0）であり、小ドットが階調情報（0 1）であり、中ドットが階調情報（1 0）であり、大ドットが階調情報（1 1）である。

【 0 0 4 6 】

この印字データは、各ドット毎、即ち、各ノズル開口 1 4 毎に設定される。そ

して、全てのノズル開口 1 4 …に関する下位ビット（ビット 0）のデータが第 1 シフトレジスタ 4 1 に入力され、全てのノズル開口 1 4 …に関する上位ビット（ビット 1）のデータが第 2 シフトレジスタ 4 2 に入力される。第 1 シフトレジスタ 4 1 には第 1 ラッチ回路 4 3 が電氣的に接続され、第 2 シフトレジスタ 4 2 には第 2 ラッチ回路 4 4 が電氣的に接続されている。そして、プリンタコントローラ 3 1 からのラッチ信号（LAT）が各ラッチ回路 4 3，4 4 に入力されると、第 1 ラッチ回路 4 3 は印字データの下位ビットのデータをラッチし、第 2 ラッチ回路 4 4 は印字データの上位ビットをラッチする。このような動作をする第 1 シフトレジスタ 4 1 及び第 1 ラッチ回路 4 3 と、第 2 シフトレジスタ 4 2 及び第 2 ラッチ回路 4 4 の組は、それぞれが記憶回路を構成し、デコーダ 4 5 に入力される前の印字データを一時記憶する。

## 【 0 0 4 7 】

各ラッチ回路 4 3，4 4 でラッチされた印字データは、デコーダ 4 5 に入力される。このデコーダ 4 5 は翻訳手段として機能し、2 ビットの印字データを翻訳してパルス選択データを生成する。このパルス選択データは複数ビットで構成されており、各ビットは駆動信号（COM）を構成する各パルス信号に対応している。そして、各ビットの内容〔例えば、「0」，「1」〕に応じて圧電振動子 1 5 に対するパルス信号の供給或いは非供給が選択される。なお、パルス信号の供給制御については後で説明する。

また、デコーダ 4 5 には、制御ロジック 4 6 からのタイミング信号も入力されている。この制御ロジック 4 6 は、制御部 3 6 と共にタイミング信号発生手段として機能しており、ラッチ信号（LAT）やチャンネル信号（CH）を受信する毎にタイミング信号を発生する。

## 【 0 0 4 8 】

デコーダ 4 5 によって翻訳されたパルス選択データは、上位ビット側から順に、タイミング信号によって規定されるタイミングが到来する毎にレベルシフタ 4 7 に入力される。例えば、印刷周期における最初のタイミングではパルス選択データの最上位ビットのデータがレベルシフタ 4 7 に入力され、2 番目のタイミングではパルス選択データにおける 2 番目のビットのデータがレベルシフタ 4 7 に



入力される。

【 0 0 4 9 】

レベルシフタ 4 7 は電圧増幅器として機能し、パルス選択データが「1」の場合には、スイッチ回路 4 8 を駆動できる電圧、例えば数十ボルト程度の電圧に昇圧された電気信号を出力する。そして、レベルシフタ 4 7 で昇圧された「1」のパルス選択データは、スイッチ手段として機能するスイッチ回路 4 8 に供給される。

【 0 0 5 0 】

スイッチ回路 4 8 は、パルス選択データに基づき、駆動信号に含まれる駆動パルスを選択的に圧電振動子 1 5 に供給する。そして、スイッチ回路 4 8 の入力側端子には駆動信号発生回路 3 からの駆動信号 (COM) が供給され、出力側端子には圧電振動子 1 5 が接続されている。

【 0 0 5 1 】

パルス選択データは、スイッチ回路 4 8 の作動を制御する。例えば、スイッチ回路 4 8 に加わるパルス選択データが「1」である期間中は、スイッチ回路 4 8 が接続状態になって駆動信号が圧電振動子 1 5 に供給され、この駆動信号に応じて圧電振動子 1 5 の電位レベルが変化する。一方、スイッチ回路 4 8 に加わるパルス選択データが「0」の期間中は、レベルシフタ 4 7 からはスイッチ回路 4 8 を作動させる電気信号が出力されない。このため、スイッチ回路 4 8 が切断状態になって圧電振動子 1 5 へは駆動信号が供給されない。

なお、圧電振動子 1 5 は、コンデンサのように振る舞うので、パルス選択データが「0」の期間における圧電振動子 1 5 の電位レベルは、パルス選択データが「0」に切り換わる直前の電位レベルで維持される。

【 0 0 5 2 】

そして、以上の説明から判るように、制御部 3 6、各シフトレジスタ 4 1、4 2、各ラッチ回路 4 3、4 4、デコーダ 4 5、制御ロジック 4 6、レベルシフタ 4 7、及び、スイッチ回路 4 8 がパルス供給手段として機能しており、必要なパルス信号を駆動信号から選択し、選択したパルス信号を圧電振動子 1 5 に供給する。

## 【 0 0 5 3 】

次に、駆動信号発生回路 3 について説明する。この駆動信号発生回路 3 は、図 5 に示すように、波形生成回路 5 1 と電流増幅回路 5 2 とを備えている。

## 【 0 0 5 4 】

そして、波形生成回路 5 1 は、波形メモリ 5 3 と、第 1 波形ラッチ回路 5 4 と、第 2 波形ラッチ回路 5 5 と、加算器 5 6 と、デジタルアナログ変換器 5 7 と、電圧増幅回路 5 8 とを備えている。

## 【 0 0 5 5 】

波形メモリ 5 3 は、制御部 3 6 から出力された複数種類の電圧変化量のデータを個別に記憶する変化量データ記憶手段として機能する。この波形メモリ 5 3 には第 1 波形ラッチ回路 5 4 が電氣的に接続されている。そして、第 1 波形ラッチ回路 5 4 は、第 1 タイミング信号に同期して波形メモリ 5 3 の所定アドレスに記憶された電圧変化量のデータを保持する。加算器 5 6 には第 1 波形ラッチ回路 5 4 の出力と第 2 波形ラッチ回路 5 5 の出力が入力され、この加算器 5 6 の出力側には上記の第 2 波形ラッチ回路 5 5 が電氣的に接続されている。この加算器 5 6 は、変化量データ加算手段として機能して、出力信号同士を加算して出力する。

## 【 0 0 5 6 】

第 2 波形ラッチ回路 5 5 は、第 2 タイミング信号に同期して加算器 5 6 から出力されたデータ（電圧情報）を保持する出力データ保持手段である。デジタルアナログ変換器 5 7 は、第 2 波形ラッチ回路 5 5 の出力側に電氣的に接続されており、第 2 波形ラッチ回路 5 5 が保持する出力信号をアナログ信号に変換する。電圧増幅回路 5 8 は、デジタルアナログ変換器 5 7 の出力側に電氣的に接続されており、デジタルアナログ変換器 5 7 で変換されたアナログ信号を駆動信号の電圧まで増幅する。

## 【 0 0 5 7 】

電流増幅回路 5 2 は、電圧増幅回路 5 8 の出力側に電氣的に接続されており、電圧増幅回路 5 8 で電圧が増幅された信号に対する電流増幅を行って駆動信号（COM）として出力する。

## 【 0 0 5 8 】

上記構成の駆動信号発生回路 3 では、駆動信号の生成に先立って、電圧変化量を示す複数の変化量データを波形メモリ 5 3 の記憶領域に個別に記憶させる。例えば、制御部 3 6 は、変化量データとこの変化量データに対応するアドレスデータとを波形メモリ 5 3 に出力する。そして、波形メモリ 5 3 は、変化量データをアドレスデータで指定される記憶領域に記憶する。なお、変化量データは正負の情報（増減情報）を含んだデータで構成され、アドレスデータは 4 ビットのアドレス信号で構成される。

## 【 0 0 5 9 】

このようにして複数種類の変化量データが波形メモリ 5 3 に記憶されると、駆動信号の生成が可能になる。そして、駆動信号の生成は、変化量データを第 1 波形ラッチ回路 5 4 にセットし、所定の更新周期毎に、第 1 波形ラッチ回路 5 4 にセットした変化量データを第 2 波形ラッチ回路 5 5 からの出力電圧に加算することで行なわれる。

## 【 0 0 6 0 】

次に、駆動信号発生回路 3 が生成する駆動信号（COM）について説明する。駆動信号発生回路 3 が発生する駆動信号は、インク量が異なる複数種類の駆動パルスを含んだ一連の信号である。例えば、図 7 に示すように、小ドットに対応する極く少量のインク滴を吐出させるための小ドット駆動パルス DP 1 と、中ドットに対応する少量のインク滴を吐出させるための中ドット駆動パルス DP 2 と、大ドットに対応する量のインク滴を吐出させるための大ドット駆動パルス DP 3 とを含んだ信号によって構成されている。さらに、各駆動パルスは、複数の波形要素によって構成されている。

## 【 0 0 6 1 】

図 6 に示すように、この駆動信号は、期間 T 1 で発生される第 1 パルス信号 PS 1 1 と、期間 T 2 で発生される第 2 パルス信号 PS 1 2 と、期間 T 3 で発生される第 3 パルス信号 PS 1 3 と、期間 T 4 で発生される第 4 パルス信号 PS 1 4 と、期間 T 5 で発生される第 5 パルス信号 PS 1 5 と、期間 T 6 で発生される第 6 パルス信号 PS 1 6 と、期間 T 7 で発生される第 7 パルス信号 PS 1 7 と、期間 TS 1 で発生される第 1 接続要素 CP 1 と、期間 TS 2 で発生される第 2 接続

要素CP2と、期間TS3で発生される第3接続要素CP3とを含み、印刷周期Tで繰り返し発生される。そして、駆動信号の駆動電圧V<sub>h</sub>は、最高電位V<sub>H</sub>（例えば36V）から最低電位V<sub>L</sub>（例えばGND電位）までの電位差である。なお、接続要素CP1、CP2、CP3は、前後に発生されるパルス信号同士の異なる電位レベルを接続する波形要素であり、圧電振動子15には供給されない。

## 【0062】

例示した駆動信号において、第1パルス信号PS11は印字内微振動を行わせるための微振動パルスである。第2パルス信号PS12は小ドット駆動パルスDP1の一部を構成する信号である。第3パルス信号PS13は中ドット駆動パルスDP2を構成する信号である。第4パルス信号PS14は大ドット駆動パルスDP3の一部を構成したり、微振動パルスの一部を構成する信号である。第5パルス信号PS15は第4パルス信号PS14と対になって微振動パルスを構成する信号である。第6パルス信号PS16は第2パルス信号PS12と対になって小ドット駆動パルスDP1を構成する信号である。第7パルス信号PS17は第4パルス信号PS14と対になって大ドット駆動パルスDP3を構成する信号である。

## 【0063】

図7に示すように、第2パルス信号PS12と第6パルス信号PS16とを駆動信号から選択することにより、小ドット駆動パルスDP1が生成される。同様に、第3パルス信号PS13を駆動信号から選択することにより、中ドット駆動パルスDP2が生成される。第4パルス信号PS14と第7パルス信号PS17とを駆動信号から選択することにより、大ドット駆動パルスDP3が生成される。そして、このように生成した各駆動パルスDP1、DP2、DP3を圧電振動子15に供給することで、ノズル開口14から所望量のインク滴を吐出させることができる。

なお、図示は省略したが、印字内微振動パルスは、第1パルス信号PS11と第4パルス信号PS14と第5パルス信号PS15とを駆動信号から選択することで生成される。

## 【0064】

次に、小ドット駆動パルスDP1について詳しく説明する。この小ドット駆動パルスDP1は、本発明の駆動パルスに相当する。

図8に示すように、小ドット駆動パルスDP1は、本発明の予備収縮要素として機能する第1充電要素P1及び第1ホールド要素P2と、本発明の引き込み要素として機能する第1放電要素P3と、引き込みホールド要素として機能する第2ホールド要素P4と、本発明の第1加圧要素として機能する第2充電要素P5と、本発明の加圧ホールド要素として機能する第3ホールド要素P6と、本発明の膨張要素として機能する第2放電要素P7と、膨張ホールド要素として機能する第4ホールド要素P8と、本発明の第2加圧要素として機能する第3充電要素P9と、本発明の制振ホールド要素として機能する第5ホールド要素P10と、本発明の制振要素として機能する第3放電要素P11とを備え、これらの各要素が順に発生される一連の信号である。

#### 【0065】

第1充電要素P1は、中間電位（バイアスレベル）VMから上昇勾配 $\theta 1$ で最高電位VH（第1放電要素P3の始端電位に相当）まで電位を上昇する。本実施形態の第1充電要素P1のパルス幅、つまり供給時間は、例えば、圧力室16の固有振動周期Tcに略等しい $11\mu\text{sec}$ に設定されている。そして、この第1充電要素P1が圧電振動子15に供給されると、圧力室16は中間電位VMで規定される基準容積から最高電位VHで規定される最小容積まで比較的緩やかに収縮する。そして、この第1充電要素P1の供給によって、圧力室16の容積は収縮するがインク滴は吐出されない。

なお、中間電位VMは、圧力室16の基準容積を規定する電位であり、駆動信号における駆動電圧Vh（最低電位VLから最高電位VHまでの電位差）に基づいて定められる。本実施形態では最低電位VLからの電位差がVc0となるように中間電位VMを定めている。そして、この電位差Vc0は適宜変更することができる。

#### 【0066】

第1ホールド要素P2は、第1充電要素P1の終端電位である最高電位VHを所定時間に亘って維持する。つまり、この第1ホールド要素P2が圧電振動子1

5に供給されている期間に亘って圧力室16は最小容積を維持する。この供給期間中において、第1充電要素P1の供給に伴って生じた圧力室16内のインクの圧力変動が徐々に減衰される。そして、この第1ホールド要素P2の供給時間は、インクの圧力変動が減衰するために十分な時間、例えば、固有振動周期 $T_c$ の $n$ 倍（ $n$ は自然数）に設定される。具体的には、固有振動周期 $T_c$ の2倍～6倍に相当する $20 \sim 60 \mu\text{sec}$ （マイクロ秒）に設定してある。

## 【0067】

第1放電要素P3は、インク滴を吐出させない程度の急峻な下降勾配 $\theta_2$ で最高電位 $V_H$ から最低電位 $V_L$ まで電位を下降させる引き込み要素である。この第1放電要素P3が圧電振動子15に供給されることにより、圧力室16は、上記の最小容積から最低電位 $V_L$ で規定される最大容積まで急激に膨張する（引き込み工程）。この膨張に伴って圧力室16内が減圧され、メニスカス（ノズル開口14で露出するインクの自由表面）は、圧力室16側に大きく引き込まれる。即ち、この引き込みに伴い、メニスカスは圧力室16側に最大限大きく引き込まれる。

## 【0068】

この第1放電要素P3は、メニスカスを最大限引き込むための波形要素であるので、この機能を発揮し得る駆動電圧及び供給時間（パルス幅）に設定される。そして、メニスカスを効率良く引き込むためには、供給時間（つまり、引き込み工程の実行期間）は、圧力室16の固有振動周期 $T_c$ の $1/2$ 以下に設定されることが好ましい。本実施形態では固有振動周期 $T_c$ が $10.0 \mu\text{sec}$ であるので、第1放電要素P3の供給時間は $5.0 \mu\text{sec}$ 以下に設定されることが好ましい。このため、第1放電要素P3の供給時間を $4.0 \mu\text{sec}$ に設定している。

なお、この供給時間に関し、メニスカスを圧力室側に大きく引き込むことができれば $4.0 \mu\text{sec}$ に限定されるものではない。例えば、 $3.5 \mu\text{sec}$ に設定してもよい。

## 【0069】

また、本実施形態では、この第1放電要素P3を供給する前に第1充電要素P

1 及び第 1 ホールド要素 P 2（つまり、予備収縮要素）を供給しており、メニスカスを大きく引き込む前に圧力室 1 6 を基準容積から最小容積まで収縮させている（予備収縮工程）。このようにすると、メニスカスの引き込み時における圧力室 1 6 の容積変化の度合いを大きくすることができ、メニスカスを圧力室側に大きく引き込むことができる。

そして、これらの第 1 充電要素 P 1 及び第 1 ホールド要素 P 2 によって、第 1 放電要素 P 3 の駆動電圧を最高電位  $V_H$  から最低電位  $V_L$  まで、即ち、駆動信号の駆動電圧  $V_h$  に設定し、第 1 放電要素 P 3 の駆動電圧をできるだけ大きな値に設定している。

#### 【0070】

第 2 ホールド要素 P 4 は、第 1 放電要素 P 3 の終端電位である最低電位  $V_L$  を所定時間に亘って維持する要素、言い換えれば、第 1 放電要素 P 3 の終端と第 2 充電要素 P 5 の始端とを同電位で接続する要素である。この第 2 ホールド要素 P 4 は、次に供給される第 2 充電要素 P 5 の供給開始タイミングを規定する機能を有している。そして、本実施形態では、この第 2 ホールド要素 P 4 の供給時間を  $2.0 \mu\text{sec}$  に設定している。

#### 【0071】

第 2 充電要素 P 5 は、急峻な上昇勾配  $\theta_3$  で最低電位  $V_L$  から第 2 ホールド電位  $V_{M1}$  まで電位を上昇させる第 1 加圧要素である。この第 2 充電要素 P 5 が圧電振動子 1 5 に供給されると、圧力室 1 6 が収縮して圧力室 1 6 内が加圧される（第 1 加圧工程）。そして、この第 2 充電要素 P 5 の供給終了時点において、メニスカスは、図 9（a）に示すように、ノズル開口 1 4 の開口縁付近に位置し、中心部が周縁部よりもインク滴の吐出方向に盛り上がった状態になる。

#### 【0072】

そして、この第 2 充電要素 P 5 は、メニスカスの中心部を盛り上げるための波形要素であるので、この作用をなし得る供給時間（第 1 加圧工程の実行期間）及び駆動電圧に設定される。この観点からは、第 2 充電要素 P 5 の供給時間は、圧力室 1 6 の固有振動周期  $T_c$  の  $1/4$  以下に設定されていることが好ましく、本実施形態では  $1.6 \mu\text{sec}$  に設定されている。また、第 2 充電要素 P 5 の駆動

電圧  $V_{c1}$ 、即ち、最低電位  $V_L$  から第 2 ホールド電位  $V_{M1}$  までの電位差に関しては、上記駆動電圧  $V_h$  の 50% に設定されている。

## 【 0 0 7 3 】

このように駆動電圧  $V_{c1}$  を低く設定できるのは、第 1 放電要素  $P_3$  の供給時間を固有振動周期  $T_c$  の  $1/2$  以下に設定してメニスカスを大きく引き込んでいるためである。即ち、第 1 放電要素  $P_3$  の供給に伴う引き込みの反動を利用して圧力室内のインクを加圧しているので、駆動電圧  $V_{c1}$  を低く設定しても必要な圧力を得ることができる。これにより、圧電振動子 15 に対する機械的及び電氣的な負担を減らすことができ、インク滴の安定吐出や圧電振動子の延命化にも寄与する。

## 【 0 0 7 4 】

なお、第 2 ホールド電位  $V_{M1}$  の値、言い換えれば、第 2 充電要素  $P_5$  の駆動電圧  $V_{c1}$  は、第 1 放電要素  $P_3$  に応じて適宜に設定される。そして、この駆動電圧  $V_{c1}$  に関し、第 1 放電要素  $P_3$  の終端電位と第 3 充電要素  $P_9$  の始端電位とを揃えるという観点（後述する）からすれば、駆動信号  $COM$  における駆動電圧  $V_h$  の 60% 以下に設定することが好ましく、駆動電圧  $V_h$  の 50% 以下にするとより好ましい。

## 【 0 0 7 5 】

また、上記した引き込みの反動を効率よく利用するためには、第 2 充電要素  $P_5$  の供給開始タイミングが重要になる。即ち、第 1 放電要素  $P_3$  によって引き込まれたメニスカスがインク滴の吐出方向に移動するタイミングで、第 2 充電要素  $P_5$  の供給が開始されることが好ましい。

同様に、引き込みの反動を効率よく利用するためには、第 2 ホールド要素  $P_4$  の供給時間に関し、第 1 放電要素  $P_3$  との和が  $1/4 T_c \sim 3/4 T_c$  となるように設定されていることが好ましい。本実施形態では、上記したように、第 2 ホールド要素  $P_4$  の供給時間を  $2.0 \mu sec$  に設定しているので、第 1 放電要素  $P_3$  との和は  $6.0 \mu sec$  となり、 $1/4 T_c (2.5 \mu sec) \sim 3/4 T_c (7.5 \mu sec)$  の範囲内である。

## 【 0 0 7 6 】



第 3 ホールド要素 P 6 は、第 2 充電要素 P 5 の終端電位である第 2 ホールド電位 VM 1 を所定時間維持する。言い換えれば、第 2 充電要素 P 5 の終端と第 2 放電要素 P 7 の始端とを同電位で接続する。

この第 3 ホールド要素 P 6 は、次に供給される第 2 放電要素 P 7 の供給開始タイミングを規定するための加圧ホールド要素であり、安定して微小なインク滴を吐出させるという観点では、この第 3 ホールド要素 P 6 の供給時間（収縮状態のホールド期間）は、圧力室 1 6 の固有振動周期  $T_c$  の  $1/4$  以下に設定することが好ましい。具体的には、 $3.0 \mu\text{sec}$  以下が好ましく、より好ましくは  $1.0 \mu\text{sec}$  以下が好ましい。要するに、可及的に零に近い値に設定するのが好ましい。そこで、本実施形態では、この第 3 ホールド要素 P 6 の供給時間を  $0.8 \mu\text{sec}$  に設定している。

#### 【0077】

第 2 放電要素 P 7 は、急峻な下降勾配  $\theta_4$  で第 2 ホールド電位 VM 1 から最低電位 VL まで電位を下降させる膨張要素である。この第 2 放電要素 P 7 のが圧電振動子 1 5 に供給されると圧力室 1 6 が膨張し圧力室内が減圧される（減圧工程）。第 2 放電要素 P 7 の供給は、図 9（a）に示すように、メニスカスの中心部が盛り上がり、インク滴の先端部分が形成され始めるタイミングで行われる。

この第 2 放電要素 P 7 の供給により、圧力室 1 6 は膨張し、この膨張に伴ってメニスカスの周縁部は圧力室 1 6 側に引き込まれる。一方、メニスカスの中心部は、この圧力室 1 6 の膨張によっては引き込まれない。その結果、図 9（b）に示すように、第 2 放電要素 P 7 の供給終了時点においては、メニスカスの中心部には、柱状に伸びたインク柱が形成される。

#### 【0078】

この現象は、急峻な第 2 放電要素 P 7 の供給に伴い、メニスカスが高次の振動を起こしたために見られるものと考えられる。即ち、第 2 放電要素 P 7 の供給に伴って、メニスカスの中心部の移動速度をあまり変えることなく、周縁部の移動速度をインク滴の吐出方向とは反対の方向に大きく変える振動モード（3 次振動モード）が励起されたと考えられる。

そして、このような振動モードを励起するためには、第 2 放電要素 P 7 の供給

期間（減圧工程の実行期間）や駆動電圧が重要である。供給期間については、圧力室16の固有振動周期 $T_c$ の $1/4$ 以下にすることが好ましく、本実施形態では、 $1.0\mu\text{sec}$ に設定している。また、駆動電圧については、駆動信号における駆動電圧 $V_h$ の50%に設定している。即ち、第2放電要素P7の駆動電圧も第2充電要素P5と同じく駆動電圧 $V_{c1}$ に設定している。

## 【0079】

なお、インク滴の量を少なくするためには、第2放電要素P7の供給に伴う圧力室16の膨張速度が、第2充電要素P5の供給に伴う圧力室16の収縮速度よりも大きくなるように第2放電要素P7の駆動電圧と供給時間を定めることが好ましい。

## 【0080】

また、第2放電要素P7の供給を開始するタイミングは、インク滴の量を少なくするという点において重要である。そして、メニスカスの中心部が盛り上がった時点から、インク柱の根本部における移動速度の平均が略零になる時点までの間に、第2放電要素P7の供給を開始すれば、インク滴の量を少なくできるという効果が得られると考えられる。

## 【0081】

また、上記したように第2充電要素P5の駆動電圧 $V_{c1}$ が比較的低く設定できたことから、この第2放電要素P7の駆動電圧を低くしても第2放電要素P7の終端電位を第1放電要素P3の終端電位に揃えることができる。これにより、その後に供給される第3充電要素P9の始端電位を低く設定することができ、この第3充電要素P9の駆動電圧を大きく設定しても駆動信号の駆動電圧 $V_h$ を適正な電圧値に収めることができる。

## 【0082】

この観点では、第2放電要素P7の駆動電圧は、第2充電要素P5の駆動電圧以下に設定されるのが好ましく、同じ電圧か少し低い電圧に設定されるのがより好ましい。例えば、第2充電要素P5の駆動電圧が駆動電圧 $V_h$ の60%に設定された場合には、第2放電要素P7の駆動電圧は、駆動電圧 $V_h$ の50%以上60%以下が好ましい。また、駆動電圧 $V_{c1}$ が駆動電圧 $V_h$ の50%に設定され

た場合には、駆動電圧  $V_h$  の 40% 以上 50% 以下が好ましい。言い換えると、第 2 放電要素 P 7 の終端電位が第 1 放電要素 P 3 の終端電位から中間電位  $V_M$  側に向けて駆動電圧  $V_h$  の 10% の範囲内に収まるように、第 2 放電要素 P 7 の駆動電圧を設定するのが好ましい。

## 【 0 0 8 3 】

そして、以上説明した第 1 放電要素 P 3、第 2 充電要素 P 5 及び第 2 放電要素 P 7 を圧電振動子 1 5 に供給すると、上記したインク柱のインク量を極めて少なくすることができ、その結果、吐出されるインク滴の量を絞ることができる。

## 【 0 0 8 4 】

第 4 ホールド要素 P 8 は、第 2 放電要素 P 7 の終端電位である最低電位  $V_L$  を所定時間に亘って維持する要素であり、その供給時間は、例えば  $1.2 \mu s e c$  に設定される。この第 4 ホールド要素 P 8 は、次に供給される第 3 充電要素 P 9 の供給開始タイミングを規定する。

## 【 0 0 8 5 】

第 3 充電要素 P 9 は、上昇勾配  $\theta_5$  で最低電位  $V_L$  から第 3 ホールド電位  $V_H$  1 まで電位を上昇させる第 2 加圧要素である。この第 3 充電要素 P 9 が圧電振動子 1 5 に供給されると圧力室 1 6 が比較的大きく収縮する（第 2 加圧工程）。そして、この圧力室 1 6 の収縮に伴ってインクが加圧され、メニスカスがインク滴の吐出方向に移動し、メニスカスの中心部に形成されたインク柱をインク吐出方向に押し出すように作用する。

## 【 0 0 8 6 】

即ち、この第 3 充電要素 P 9 の供給終了時点においては、図 9 (c) に示すように、メニスカスはノズル開口 1 4 の開口縁付近まで押し出されており、この状態でインク柱がちぎれ、メインインク滴と、このメインインク滴に付随するサテライトインク滴とに分かれて飛翔する。即ち、メインインク滴の後を追うようにしてサテライトインク滴が飛翔する。

## 【 0 0 8 7 】

この場合において、小ドットのインク量が約  $4 p L$  であった場合には、メインインク滴の量は約  $2 p L$  となり、サテライトインク滴の量も約  $2 p L$  となる。そ

して、サテライトインク滴の飛翔速度は、インク柱に対して押し出し力が作用していることから、4.5～6.0 m/s に高められる。そして、サテライトインク滴の飛翔速度が高められると、メインインク滴とサテライトインク滴との着弾時間のずれを小さくすることができる。その結果、メインインク滴とサテライトインク滴との着弾時間のずれに起因する印刷品質の低下を抑制でき、画質の向上が図れる。

## 【0088】

また、サテライトインク滴の飛翔速度が高められるので、顔料インクを吐出した際におけるサテライトインク滴の飛行曲がり抑制することもできる。その結果、一般的に飛翔方向の安定性に劣ると言われている顔料インクにおいても印刷品質の向上が図れる。

## 【0089】

さらに、メニスカスがノズル開口14の開口縁付近まで押し出されていることから、サテライトインク滴のインク量を一層少なくすることもできる。これは、インクの表面張力によるものと考えられる。即ち、メニスカスが押し出されている状態でインク柱がちぎれると、より多くのインクをメニスカス側に取り込むことができるからと考えられる。

そして、サテライトインク滴のインク量を少なくできると、インク滴の量、即ち、メインインク滴とサテライトインク滴の合計量も少なくなり、ドット径を小さくできて高画質化に寄与する。

## 【0090】

なお、この第3充電要素P9を用いないと、図9(c)に点線で示すように、インク柱がちぎれるタイミングにおいて、メニスカスは、ノズル開口14の奥側（圧力室16側）に位置する。この場合、サテライトインク滴の飛翔速度は3～4 m/s 程度となる。また、インク柱が長く伸びた状態でちぎれるので、メインインク滴とサテライトインク滴とが離隔して飛行する。このため、メインインク滴の着弾位置とサテライトインク滴の着弾位置とが大きくずれてしまう虞がある。

## 【0091】

ところで、本実施形態では、第 1 放電要素 P 3、第 2 充電要素 P 5 及び第 2 放電要素 P 7 を上記のように設定したので、第 2 放電要素 P 7 の終端電位、即ち、第 3 充電要素 P 9 の始端電位を、第 1 放電要素 P 3 の終端電位に揃えることができる。具体的には、第 3 充電要素 P 9 の始端電位を最低電位  $V_L$  に設定することができる。これにより、第 3 充電要素 P 9 の駆動電圧  $V_{c2}$  について、この駆動電圧  $V_{c2}$  を大きく設定しても第 3 充電要素 P 9 の終端電位を所定電位以下に収めること、例えば最高電位  $V_H$  よりも低くすることができる。

## 【 0 0 9 2 】

この第 3 充電要素 P 9 の供給時間（第 2 加圧工程の実行期間）や駆動電圧  $V_{c2}$ （始端電位である最低電位  $V_L$  と終端電位である第 3 ホールド電位  $V_{H1}$  との電位差）は、上記したインク柱の押し出し力に影響する。即ち、供給時間を短く駆動電圧  $V_{c2}$  を大きく設定すると、圧力室 1 6 が短時間で大きく収縮するので、インク柱の押し出し力は比較的大きくなる。反対に、供給時間を長く駆動電圧  $V_{c2}$  を大きく設定すると、インク柱の押し出し力は比較的小さくなる。

## 【 0 0 9 3 】

そして、インク柱を効率良く押し出すためには、第 3 充電要素 P 9 の供給時間を、圧力室 1 6 の固有振動周期  $T_c$  の  $1/3$  以下に設定することが好ましい。本実施形態では、この考えに基づき、第 3 充電要素 P 9 の供給時間を  $1.6 \mu\text{sec}$  に設定している。

## 【 0 0 9 4 】

また、第 3 充電要素 P 9 の駆動電圧  $V_{c2}$  に関しては、サテライトインク滴の飛翔速度が高められる範囲で適宜に設定することができる。例えば、駆動電圧  $V_{c2}$  は、駆動電圧  $V_h$  の 70% としても良いし、90% としても良い。好ましくは、駆動電圧  $V_h$  の 75% 以上である。そして、本実施形態では、駆動電圧  $V_{c2}$  を駆動電圧  $V_h$  の 75% に設定している。この程度まで駆動電圧  $V_{c2}$  を大きく設定すると、第 3 充電要素 P 9 の供給により、インク柱をインク滴の吐出方向に比較的強い力で押し出すことができる。なお、駆動電圧  $V_h$  をむやみに高くしないという観点からは、第 3 充電要素 P 9 の終端電位は、第 1 放電要素 P 3 の始端電位を越えないように設定することが好ましい。

## 【 0 0 9 5 】

また、インク柱の押し出しという観点からすれば、第3充電要素P9の供給を開始するタイミングも重要である。これは、圧力室16を収縮させるタイミングがずれてしまうと、インクの挙動が乱れる等して所望の吐出特性が得られ難くなってしまうからである。この点を考慮すると、第2充電要素P5の供給開始タイミングから第3充電要素P9の供給開始タイミングまでの期間、即ち、第2充電要素P5の始端から第3充電要素P9の始端までの期間は、圧力室16の固有振動周期 $T_c$ 以下に設定するのが好ましく、固有振動周期 $T_c$ の $1/4$ 以上 $3/4$ 以下の範囲内に設定するのがより好ましい。そして、本実施形態では、この期間を $4.6\mu\text{sec}$ に設定している。

## 【 0 0 9 6 】

第5ホールド要素P10は、第3充電要素P9の終端電位である第3ホールド電位 $V_{H1}$ を所定時間に亘って維持する要素、言い換えれば、第3充電要素P9の終端と第3放電要素Pw d 3の始端とを第3ホールド電位 $V_{H1}$ で接続する要素である。この第5ホールド要素P10は、次に供給される第3放電要素P11の供給開始タイミングを規定するための制振ホールド要素であり、その供給時間は $1.8\mu\text{sec}$ に設定されている。そして、この第5ホールド要素P10が圧電振動子15に供給されると、第3充電要素P9による圧力室16の収縮動作が停止される。

## 【 0 0 9 7 】

第3放電要素P11は、下降勾配 $\theta_6$ で第3ホールド電位 $V_{H1}$ から中間電位 $V_M$ まで電位を下降させる。この第3放電要素P11が圧電振動子15に供給されると圧力室16が基準容積まで膨張する。この膨張の開始タイミングは、第5ホールド要素P10の供給時間によって規定されており、吐出直後におけるメニスカスの比較的大きな振動を打ち消し得るタイミングとされる。即ち、メニスカスの動きに対して逆位相の振動を付与し得るタイミングで圧力室16を膨張させる。従って、このように作用する第3放電要素P11は、制振要素として機能する。

## 【 0 0 9 8 】

そして、第3放電要素P11の供給開始タイミングは、第2充電要素P5の供給開始タイミングからの経過時間で規定される。即ち、第2充電要素P5の始端から第3放電要素P11の始端までの期間を、圧力室16の固有振動周期 $T_c$ 以下に設定するのが好ましい。そして、本実施形態では、第5ホールド要素P10の供給時間が $1.8\mu\text{sec}$ に設定されているので、当該期間を $8.0\mu\text{sec}$ に設定している。

## 【0099】

また、第3放電要素P11の供給時間は、圧力室16の膨張速度を規定するので、インク滴吐出後におけるメニスカスの振動を効率よく減衰させるという観点から重要である。そして、第3放電要素P11の供給時間については、圧力室16の固有振動周期 $T_c$ の $1/2$ 以下に設定するのが好ましい。そして、本実施形態では、この条件を満たすように、第3放電要素P11の供給時間を $1.6\mu\text{sec}$ に設定している。

## 【0100】

以上説明したように、小ドット駆動パルスDP1を圧電振動子15に供給すると、第1放電要素P3によって圧力室16内が急速に減圧されてメニスカスが圧力室側に大きく引き込まれ、この減圧終了後に第2充電要素P5によって圧力室16が少し加圧され、この加圧終了後に第2放電要素P7によって圧力室16が再度減圧され、この再度の減圧後に第3充電要素P9によって圧力室16が加圧される。

## 【0101】

この一連の動作において、第1放電要素P3及び第2充電要素P5の供給によってメニスカスの中心部に突出部を形成しており、第2放電要素P7の供給による圧力室16側への引き込み力を作用させることでメニスカスの周縁部を圧力室16側に引き込んでいる。これにより、極く少量のインク滴を吐出させることが可能となる。さらに、生成されたインク柱を第3充電要素P9の供給による圧力室16の加圧でインク吐出方向に押し出している。これにより、インク柱の根本部分（メニスカス側の部分）がインク吐出方向に付勢されるので、このインク柱がちぎれてメインインク滴とサテライトインク滴とに分かれて飛翔した際に、サ

テライトインク滴の飛翔速度を高めることができる。その結果、メインインク滴の着弾位置とサテライトインク滴の着弾位置とを揃えることができ、画質の向上が図れる。

#### 【 0 1 0 2 】

次に、各パルス信号を選択して多階調の記録を行う手順について簡単に説明する。

#### 【 0 1 0 3 】

デコーダ 4 5 は、印字データ（階調情報）に対応して 1 0 ビットのパルス選択データを生成する。このパルス選択データの各ビットは、各パルス信号及び接続要素に対応している。即ち、パルス選択データの最上位ビットが期間 T 1 の第 1 パルス信号 P S 1 1 に対応し、2 番目のビットが期間 T 2 の第 2 パルス信号 P S 1 2 に対応し、3 番目のビットが期間 T S 1 の第 1 接続要素 C P 1 に対応している。以下同様に、最下位ビット（期間 T 7 の第 7 パルス信号 P S 1 7）まで、各パルス信号及び接続要素とパルス選択データとが対応している。なお、デコーダ 4 5 は、接続要素 C P 1 ～ C P 3 に対応するビットにはデータ「0」を設定する。

#### 【 0 1 0 4 】

そして、パルス選択データの最上位ビットが「1」の場合には、L A T 信号に対応して期間 T 1 の始端で発生する最初のタイミング信号から最初の C H 信号に対応して期間 T 2 の始端で発生する 2 番目のタイミング信号までスイッチ回路 4 8 が接続状態になる。これにより、駆動信号から第 1 パルス信号 P S 1 1 が選択されて圧電振動子 1 5 に供給される。同様に、2 番目のビットが「1」の場合には、2 番目のタイミング信号から 2 番目の C H 信号に対応して期間 T S 1 の始端で発生する 3 番目のタイミング信号までスイッチ回路 4 8 が接続状態になる。これにより、駆動信号から第 2 パルス信号 P S 1 2 が選択されて圧電振動子 1 5 に供給される。また、3 番目以降のビットについても同様に内容が「1」であった場合に対応するパルス信号が供給される。

#### 【 0 1 0 5 】

そして、デコーダ 4 5 は、図 7 に示すように、小ドットの印字データ（階調情



報 0 1) の翻訳によりパルス選択データ (0 1 0 0 0 0 0 1 0 0) を生成する。同様に、中ドットの印字データ (階調情報 1 0) の翻訳によりパルス選択データ (0 0 0 1 0 0 0 0 0 0) を生成し、大ドットの印字データ (階調情報 1 1) の翻訳によりパルス選択データ (0 0 0 0 1 0 0 0 0 1) を生成する。

## 【 0 1 0 6 】

これにより、小ドットの印字データに基づき、対応する圧電振動子 1 5 には第 2 パルス信号 P S 1 2 と第 6 パルス信号 P S 1 6 とが供給される。つまり、圧電振動子 1 5 には小ドット駆動パルス D P 1 が供給される。また、中ドットの印字データに基づき、対応する圧電振動子 1 5 には第 3 パルス信号 P S 1 3 だけが供給される。つまり、圧電振動子 1 5 には中ドット駆動パルス D P 2 が供給される。同様に、大ドットの印字データに基づき、対応する圧電振動子 1 5 には第 4 パルス信号 P S 1 4 と第 7 パルス信号 P S 1 7 とが供給される。つまり、圧電振動子 1 5 には大ドット駆動パルス D P 3 が供給される。即ち、パルス供給手段は、ノズル開口から吐出させるインク滴の量に応じて、パルス信号を圧電振動子に選択的に供給している。

## 【 0 1 0 7 】

なお、上記の実施形態に関し、特許請求の範囲の記載に基づき、種々の追加、変更等が可能である。例えば、図 1 0 に示すような小ドット駆動パルスの変形例においてもサテライトの飛翔速度をある程度高めることができる。

## 【 0 1 0 8 】

この変形例の小ドット駆動パルス D P 1 ' は、上記した小ドット駆動パルス D P 1 における第 3 充電要素 P 9、第 5 ホールド要素 P 1 0 及び第 3 放電要素 P 1 1 の部分が相違しており、その他の波形要素は同一である。なお、この図 1 0 において小ドット駆動パルス D P 1 と同一波形要素とな波形要素には同一の符号を付している。

## 【 0 1 0 9 】

この小ドット駆動パルス D P 1 ' では、第 3 充電要素 P 9 ' は、上昇勾配  $\theta 5$  ' で始端電位である最低電位  $V_L$  から終端電位である中間電位  $V_M$  まで電位を上昇させ、圧力室 1 6 を最低電位  $V_L$  で規定される容積から中間電位  $V_M$  で規定さ

れる基準容積まで収縮復帰させている。このため、上記の小ドット駆動パルスDP1における第5ホールド要素P10と第3放電要素P11は、この駆動パルスDP1'では省かれている。

#### 【0110】

この小ドット駆動パルスDP1'においては、第3充電要素P9'がインク柱をインク吐出方向に押し出すように作用する。従って、メインインク滴としての微小インク滴の飛翔に付随して飛翔されるサテライトの飛翔速度を、この第3充電要素P9'の供給によってある程度高めることができる。

#### 【0111】

ところで、上記の実施形態では、たわみ振動モードの圧電振動子15を備えた記録ヘッド2を有するプリンタ1を例示したが、本発明は、所謂縦振動モードの圧電振動子を用いた記録ヘッド2を有するプリンタ1にも適用することができる。この縦振動モードの圧電振動子は、充電による変形で圧力室16を膨張させ、放電による変形で圧力室16を収縮させる圧電振動子である。また、圧電振動子に限らず、磁歪素子によって圧力室16の容積を変化させ、インクに圧力変動を生じさせる記録ヘッドを用いてもよい。

#### 【0112】

さらに、本発明は、プリンタ1に限らず、プロッタやファクシミリ装置らのインクジェット式記録装置にも適用できる。また、グルーやマニキュア等の液体をノズル開口から噴射する噴射装置や、光学フィルタを着色するための製造装置にも適用できる。

#### 【0113】

##### 【発明の効果】

以上説明したように本発明によれば以下の効果を奏する。即ち、駆動信号生成手段は、メニスカスを圧力室側に大きく引き込むように圧力室を急激に膨張させる引き込み要素と、メニスカスの中心部を吐出方向に盛り上げるように引き込み要素によって膨張した圧力室を収縮させる第1加圧要素と、中心部が盛り上がったメニスカスの周縁部を引き込むべく第1加圧要素によって収縮した圧力室を膨張させる膨張要素とを含んだ駆動パルスを発生し、引き込み要素の供給時間を圧

力室の固有振動周期  $T_c$  の  $1/2$  以下に設定すると共に、第 1 加圧要素の駆動電圧を駆動信号の駆動電圧  $V_h$  の 60% 以下に設定したので、引き込み要素、第 1 加圧要素及び膨張要素の供給に伴ってメニスカスの中心部分に生成される液柱の量を極めて少なくすることができる。これにより、吐出される液滴の量を減らすことができる。

## 【 0 1 1 4 】

さらに、引き込み要素の供給時間を圧力室の固有振動周期の  $1/2$  以下に設定してメニスカスを大きく引き込んでいるので、この引き込みの反動を利用でき、第 1 加圧要素の供給による液体の加圧を低い駆動電圧で行っても必要な圧力を得ることができる。これにより、圧力発生素子に対する負担を減らすことができ、液滴の安定吐出や圧電振動子の延命化にも寄与する。

## 【 0 1 1 5 】

また、駆動パルスが膨張要素によって膨張した圧力室を収縮させる第 2 加圧要素を含んでいる場合には、この第 2 加圧要素の供給に伴ってメニスカスが液滴吐出方向に移動するので、液柱を根本部分から押すような状態になる。このため、液柱が途中でちぎれてメインの液滴とサテライトの液滴とに分かれて飛翔した際に、サテライトの液滴がメニスカスによって付勢され飛翔速度が向上する。その結果、メインの液滴の着弾位置とサテライトの液滴の着弾位置とを揃えることができる。

## 【 0 1 1 6 】

さらに、第 1 加圧要素の駆動電圧が駆動信号における駆動電圧の 60% 以下に設定されているので、第 2 加圧要素の始端電位である膨張要素の終端電位を引き込み要素の終端電位に容易に近付けることができる。これにより、第 2 加圧要素の駆動電圧の設定可能範囲を広げることが容易になる。その結果、サテライトの液滴の速度の広い範囲での調整を、駆動信号の駆動電圧を広げずに行うことができる。

## 【 0 1 1 7 】

また、第 2 加圧要素の駆動電圧を駆動信号における駆動電圧の 75% 以上に設定した場合には、メインの液滴の着弾位置とサテライトの液滴の着弾位置とをよ

り近付けることができ、画質の一層の向上が図れる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

インクジェットプリンタの斜視図である。

【図 2】

インクジェット式記録ヘッドを示す断面図である。

【図 3】

インクジェットプリンタの電氣的構成を説明するブロック図である。

【図 4】

インクジェット式記録ヘッドの電気駆動系を説明するブロック図である。

【図 5】

駆動信号発生回路の構成を説明するブロック図である。

【図 6】

駆動信号を示す図である。

【図 7】

駆動信号における駆動パルスを説明する図である。

【図 8】

小ドット駆動パルスを示すタイムチャートである。

【図 9】

(a) ～ (c) は、小ドット駆動パルスの供給時におけるメニスカスの動きを説明する模式図である。

【図 10】

変形例の小ドット駆動パルスを示すタイムチャートである。

【符号の説明】

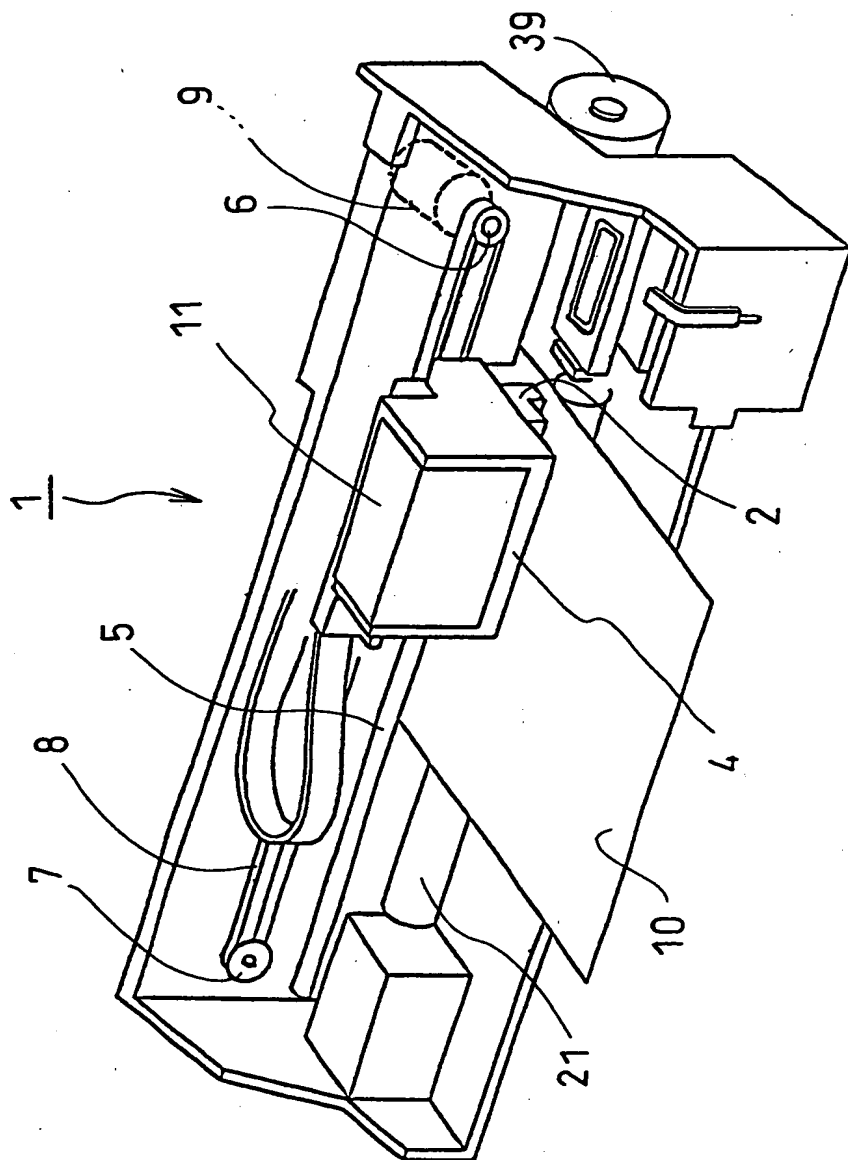
- 1 インクジェットプリンタ
- 2 記録ヘッド
- 3 駆動信号発生回路
- 4 キャリッジ
- 5 ガイド部材

- 6 駆動プーリ
- 7 遊転プーリ
- 8 タイミングベルト
- 9 パルスモータ
- 1 0 記録紙
- 1 1 インクカートリッジ
- 1 2 共通インク室
- 1 3 ノズルプレート
- 1 4 ノズル開口
- 1 5 圧電振動子
- 1 6 圧力室
- 1 7 インク供給口
- 1 8 供給側連通孔
- 1 9 第 1 ノズル連通口
- 2 0 第 2 ノズル連通口
- 2 1 紙送りローラ
- 3 1 プリンタコントローラ
- 3 2 プリントエンジン
- 3 3 外部インターフェース
- 3 4 R A M
- 3 5 R O M
- 3 6 制御部
- 3 7 発振回路
- 3 8 内部インターフェース
- 3 9 紙送りモータ
- 4 1 第 1 シフトレジスタ
- 4 2 第 2 シフトレジスタ
- 4 3 第 1 ラッチ回路
- 4 4 第 2 ラッチ回路

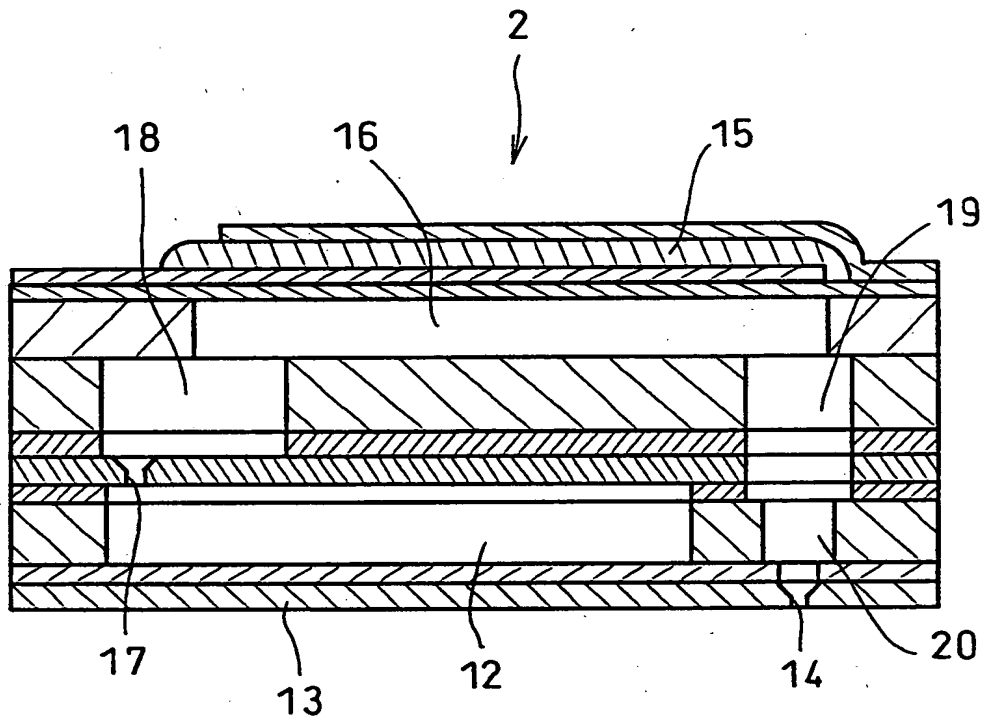
- 4 5 デコーダ
- 4 6 制御ロジック
- 4 7 レベルシフタ
- 4 8 スイッチ回路
- 5 1 波形生成回路
- 5 2 電流増幅回路
- 5 3 波形メモリ
- 5 4 第 1 波形ラッチ回路
- 5 5 第 2 波形ラッチ回路
- 5 6 加算器
- 5 7 デジタルアナログ変換器
- 5 8 電圧増幅回路

【書類名】 図面

【図 1】

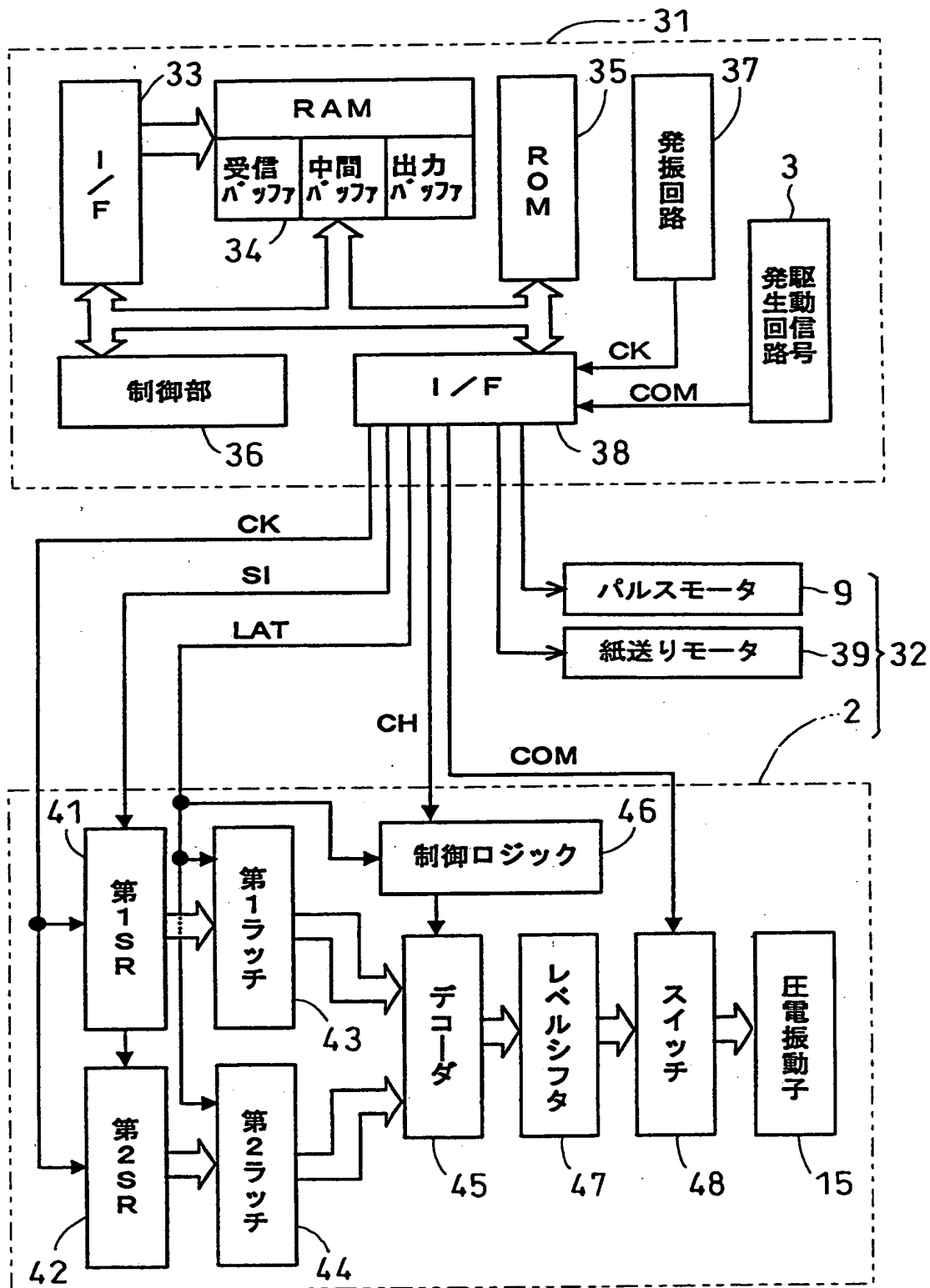


【図 2】

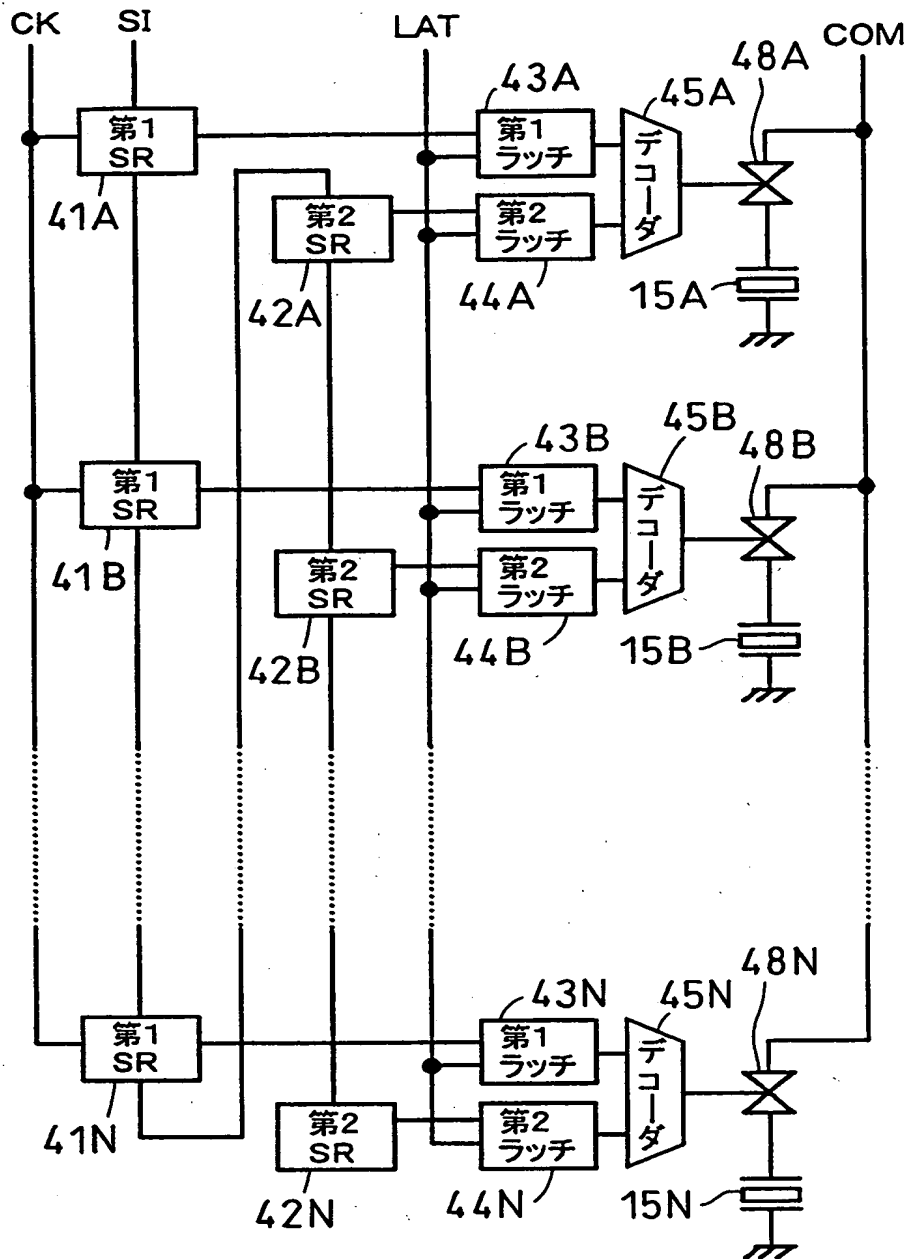




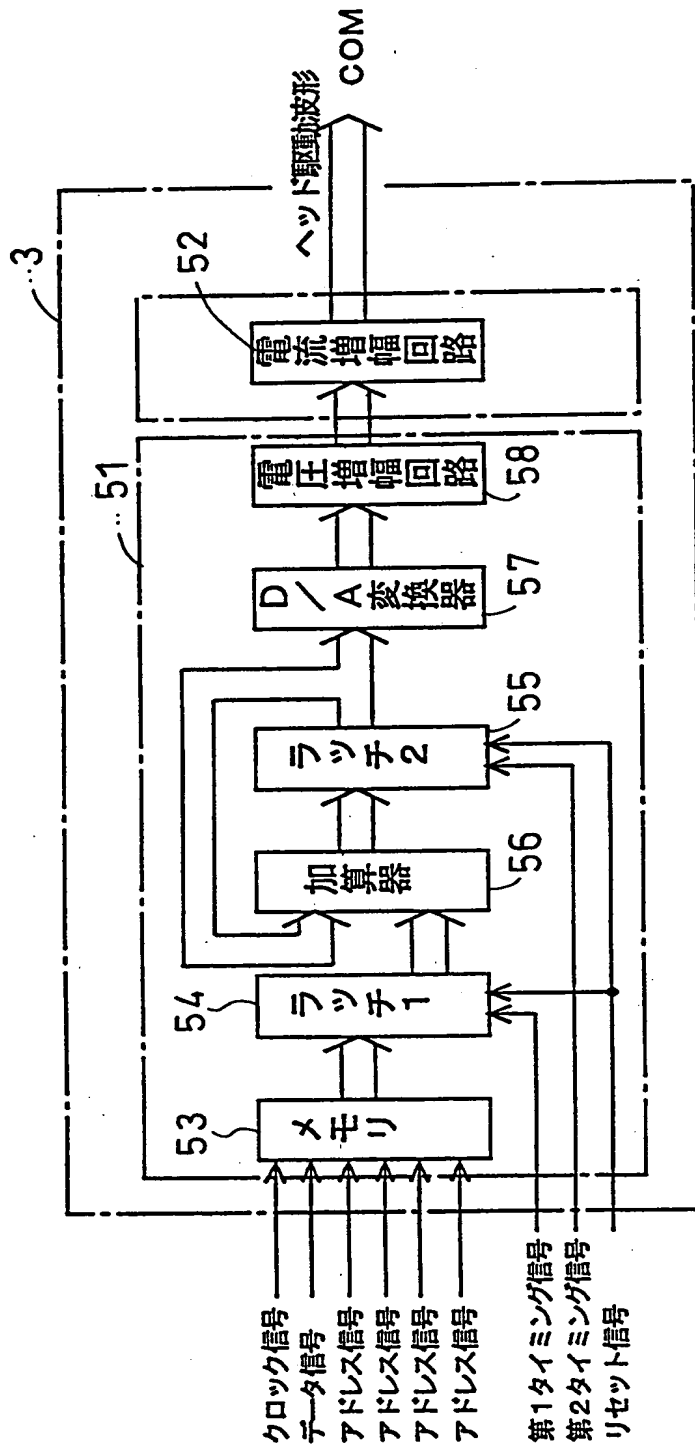
【図3】



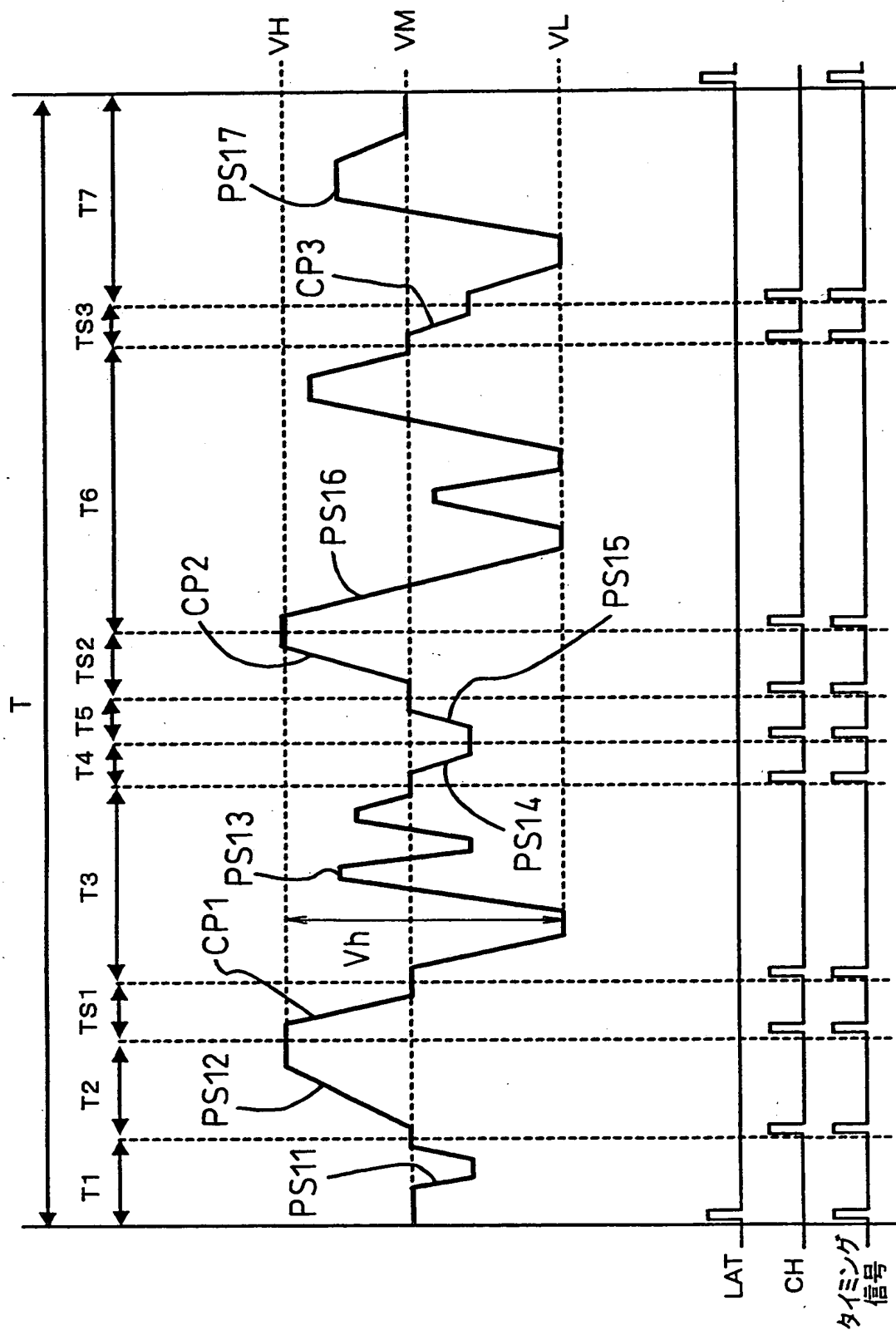
【図4】



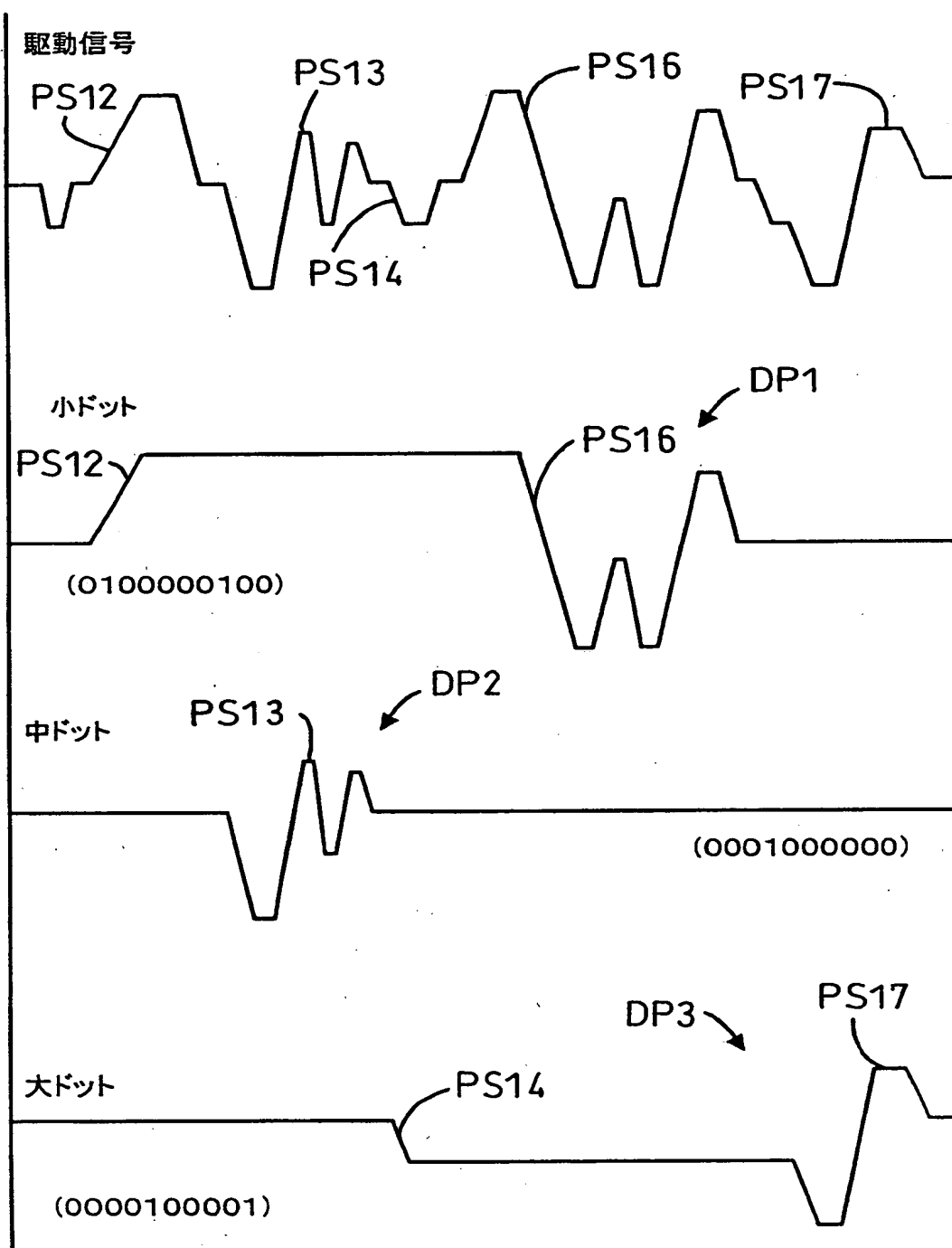
【図 5】



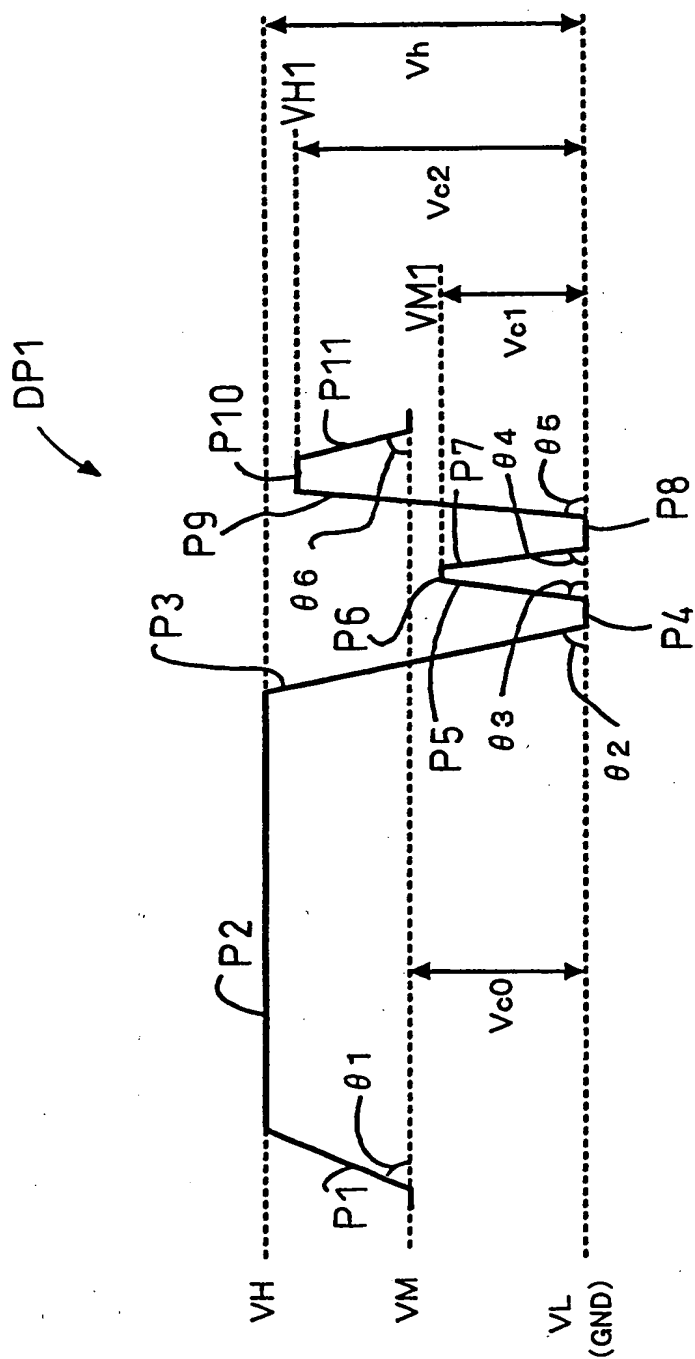
【図6】



【図 7】

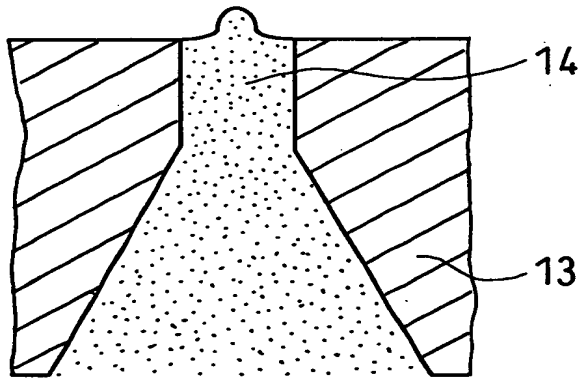


【図 8】

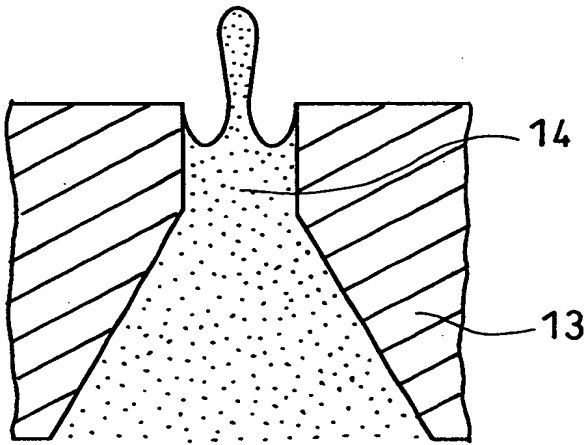


【図9】

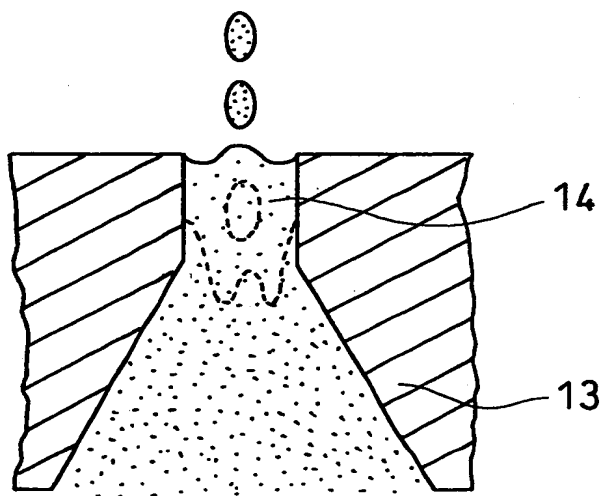
(a)



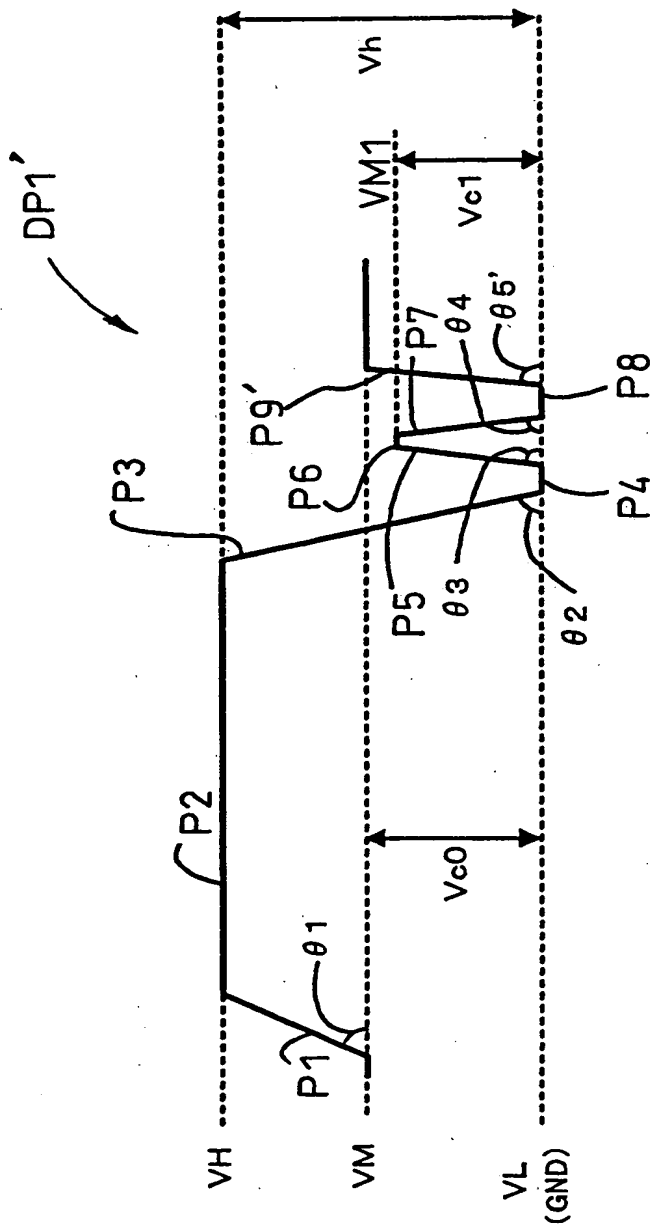
(b)



(c)



【図10】





【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 メインインク滴とサテライトインク滴の飛翔速度差を小さくする。

【解決手段】 駆動信号発生回路は、メニスカスを圧力室側に引き込むべく圧力室内を膨張させる第1放電要素P3と、第1放電要素によって膨張した圧力室を少し収縮させる第2充電要素P5と、第2充電要素によって収縮した圧力室を再度膨張させる第2放電要素P7と、第2放電要素によって膨張した圧力室を収縮させる第3充電要素P9を含んだ小ドット駆動パルスを生成する。そして、第1放電要素の供給時間を圧力室の固有振動周期の $1/2$ 以下に設定すると共に、第2充電要素の駆動電圧を駆動信号における駆動電圧の60%以下に設定し、第3充電要素の駆動電圧を駆動信号における駆動電圧の75%以上に設定する。

【選択図】 図8

認定・付加情報

特許出願の番号	特願2001-214784
受付番号	50101039150
書類名	特許願
担当官	第二担当上席 0091
作成日	平成13年 7月19日

<認定情報・付加情報>

【特許出願人】

【識別番号】

000002369

【住所又は居所】

東京都新宿区西新宿2丁目4番1号

【氏名又は名称】

セイコーエプソン株式会社

【代理人】

申請人

【識別番号】

100098073

【住所又は居所】

東京都港区西新橋1丁目22番7号 丸万7号館  
3階

【氏名又は名称】

津久井 照保

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000002369]

1. 変更年月日	1990年 8月20日
[変更理由]	新規登録
住 所	東京都新宿区西新宿2丁目4番1号
氏 名	セイコーエプソン株式会社